

チルトスラスタを有した水中ロボット: Crux

UCD水中ラボ

丸山裕介, 内田敬久(愛知工業大学)



目的

小型で機動力のある水中ロボットの開発

チルトスラスタを搭載することにより、スラスタの構成数を最小限にし、コンパクトな形状のロボットを実現

Crux概要

- ・サーボモータを使用してスラスタの出力方向を変更する
 - ↳ 少ないスラスタでも複雑な動作が可能
- ・1人で片手で運べる重量とサイズ
- ・可動カメラの搭載により水中探査が可能

操作方法

複雑な動作もコントローラーで簡単に操作可能



全長・全幅・全高	重量
0.46 ・ 0.44 ・ 0.24 [m]	5.6 [kg]

推進方法

