

Seabot III

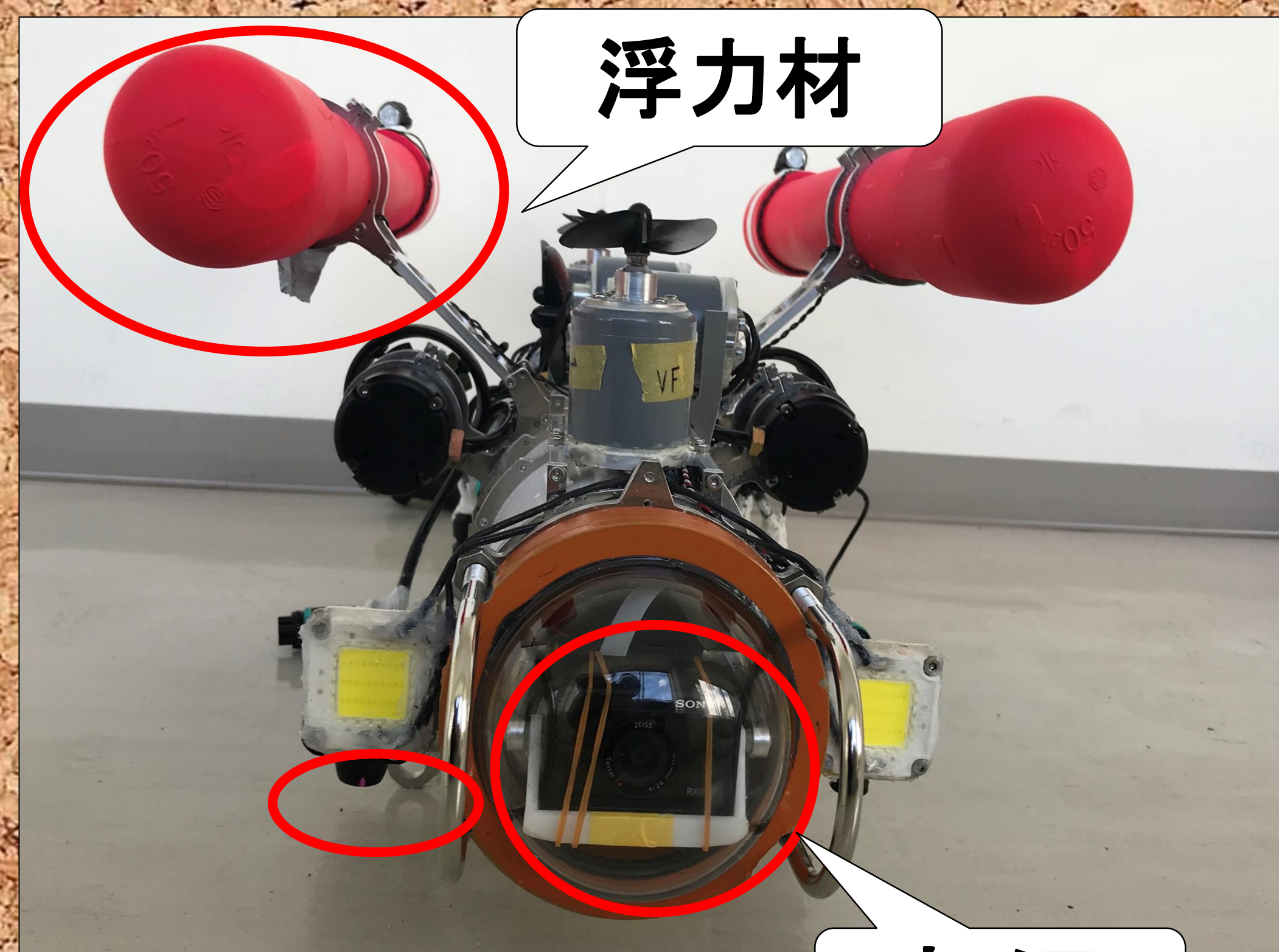
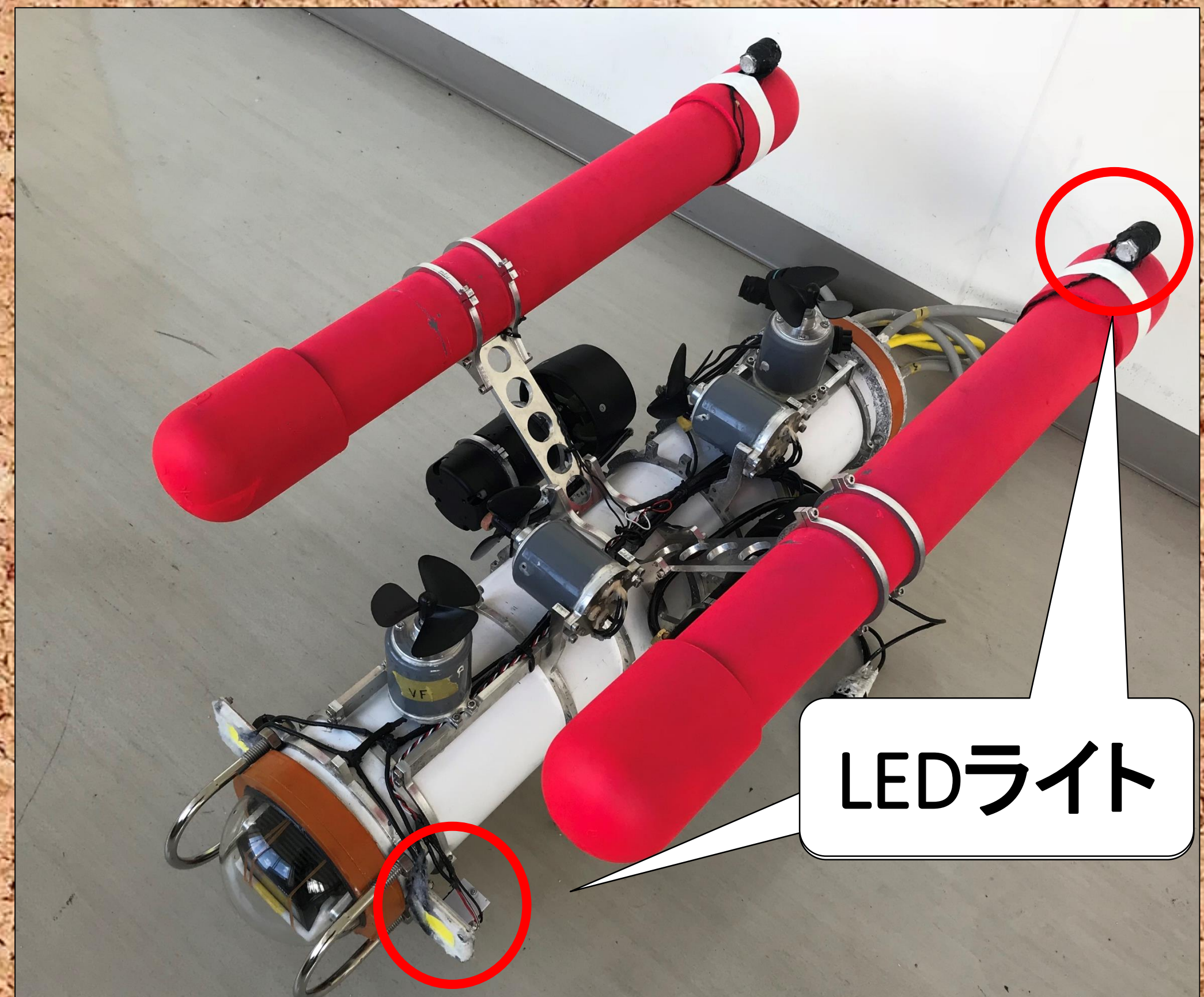


長崎大学大学院 工学研究科修士
長崎大学工学部 工学科機械工学コース
指導教員：山本郁夫（長崎大学）

M2浦 功樹 M1舟木 瞭介
B4甲斐 祐翔、定野 滉大

基本性能

コンパクト性	①水中観測機(ROV)本体・ケーブル ②基地局(アタッシュケース)
稼働時間	内臓バッテリー使用(1時間程度)
カメラ	水中動画映像リアルタイムモニタリング
操作方法	操縦用コントローラ プロポによる手動操縦
操縦方向	前進後進、左右旋回、浮上潜航、水平移動
セットアップ	現場到着から本体水中投下までの所要時間 10分以内
	運用開始まで5分以内



浮力材

カメラ

特徴

機体

- ・重量バランスに工夫
 - ・後方赤色LEDにて位置、方向視認
- 機体安定性、操作性の向上

プロポ

- ・機体操縦
 - ・前方LED照明
 - ・カメラのチルト角を調整
 - ・映像の切り替え(前方、下方)
 - ・機体の傾き(モータの逆転)
- 少人数でのオペレーションが可能

本体仕様

項目			単位
本体サイズ 重量	縦	710	mm
	横	350	mm
	高さ	285	mm
	重量 (ケーブル除く)	11.5	kg
ケーブル	ケーブル長	50	M
筐体材料	耐衝撃性塩化ビニール管		
モータ	電流	20	A
	電圧	25	V
	モータ 搭載数	6	個
移動速度	1.5 m/sec		



6S 22.2V lipo