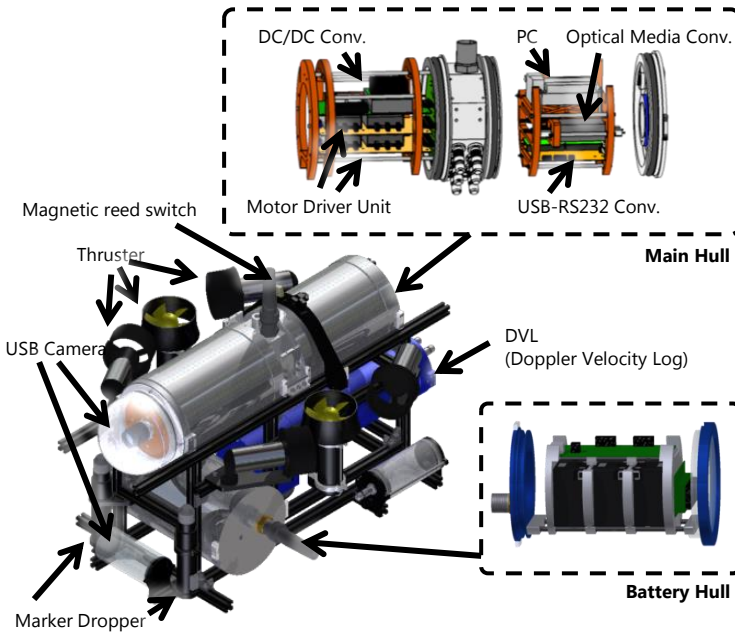


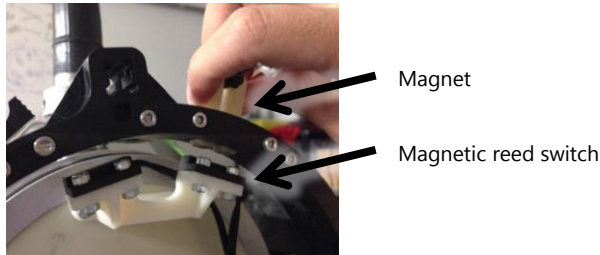
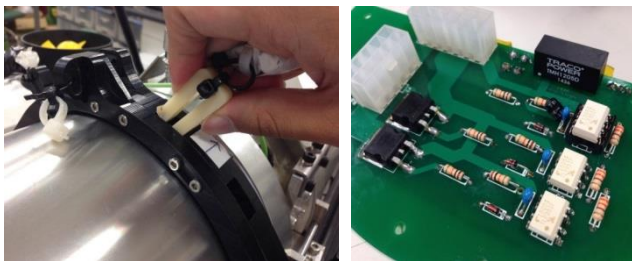
使いやすくなった、新しいDaryaBird



Structures	Aluminum pressure hulls × 2 Aluminum T-slotted frame 50[m] depth pressure resistant
Dimensions	H413 × W506 × L830 [mm]
Weight	36[kg]
Thrusters	110[W] (BTD150) × 4 90[W] (HIBIKINO Thruster) × 2
Computer	Board PC (Intel Core-i7) Windows 7
Communication	Ethernet and Optic LAN
Sensors	Camera (USB) × 2 9-axis Attitude sensor Pressure sensor (Depth sensor) Doppler Velocity Log Hydrophone
Batteries	LiFePO4 12[V], 9[Ah] × 3

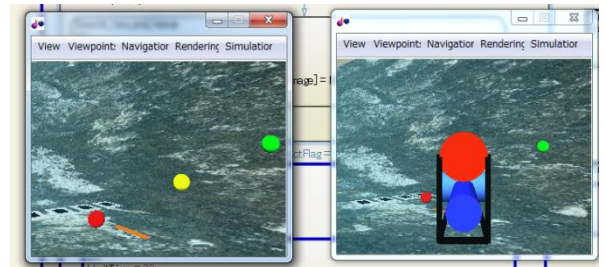
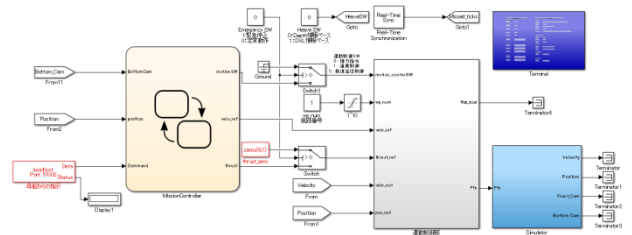
今年はハードウェアを完全にリニューアル。耐圧容器をメイン用とバッテリー用で分離させることにより整備性・バッテリー交換の効率を向上させた。また、RS232通信対応の端子を設けており外部モジュール（アクチュエータ・センサ等）を容易に増設することができる。

ノイズに強く、使いやすい回路



モータ部、センサ部、PC部を電氣的に絶縁することで相互間のノイズによる干渉を無くした。また、本体にキルスイッチ（リードスイッチ）を2個搭載し、「全て（モータドライバ・センサ・PC等）をON/OFFするスイッチ」と「モータドライバのみをON/OFFするスイッチ」により運用の利便性を向上させた。

3Dビジュアルシミュレータの開発



ソフトウェアはMATLAB/Simulinkによる開発をしており、ブロック線図で構成されるプログラムにより可読性が高く情報共有が容易である。また、PC上でロボットの運動や画像処理のデバッグを行えるよう3Dビジュアルシミュレータを独自に開発し、ソフトウェアの開発スピードを大幅に向上させた。