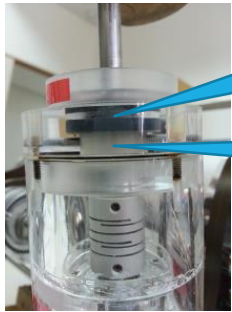


沖縄能開大AUV

なんくるないさ～号MK-II

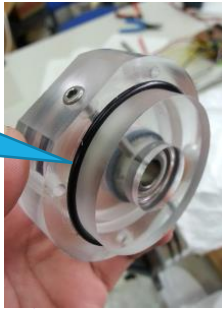
Point1

手作りスラストの構造



オイルシール

ガス



Oリング

浸水しても目視で確認でき軽量化のため**アクリル**を使用しパーツの接触部分には**Oリング**を挟み込んでおり。またスクリューシャフトには軸ぶれ防止に**カップリング**と**ベアリング**を使用し、防水対策には**オイルシール**を背面あわせで**2つ**、それとベアリングの間に**ガス**を注入しています。

なんくるないさ～号MK-II仕様

筐体	耐压容器	アクリル製耐压容器(5mm厚) 直径:150[mm] 長さ:約850[mm]
	サイズ/質量	850×395×220[mm]/質量20[kg]
スラスト		DCギヤードモータ:21[W]・12[V]
潜航深度		最大10[m]
航行速度		最大4[km/h]
センサ		3軸加速度センサ・方位センサ・ 深度センサ
メインコントローラ		Intel NUC(1.3GHz・メモリ:4GB・ OS:Windows7) myRIO
カメラ		接続方法:USB 最大解像度:1280×720 最大フレームレート30[fps]
	PC用	リチウムイオン(19[V])
電源	スラスト用 電子回路用	リポ電池(11.1[V]・3.3[Ah])×2
	連続航行時間	1時間

アルマイト処理をすることで腐食を防いでいる

ハイサイ!!
オキポリ君だよ!!

推進用スラスト

ライン検知用Webカメラ

バラスト

シャフト

潜水用スラスト

フイ検知用Webカメラ

Point2

バラストによる浮力調整

浮力調整には**浮心**と**重心**の距離を**垂直方向**にとり、また**重心**を**浮心**よりも**下**に**設定**することで筐体をより安定しやすくしています。

筐体に備え付けられている**バラスト**は重りの事で、**25・50・100・250[g]**があり細かく調整できるように重さを分けています。そして**シャフト**を介し**バラスト**を**前後移動**する事によって**重心位置**を変えることができ、**浮心**と**重心**の**調整**がスムーズに簡単に行うことができます。