



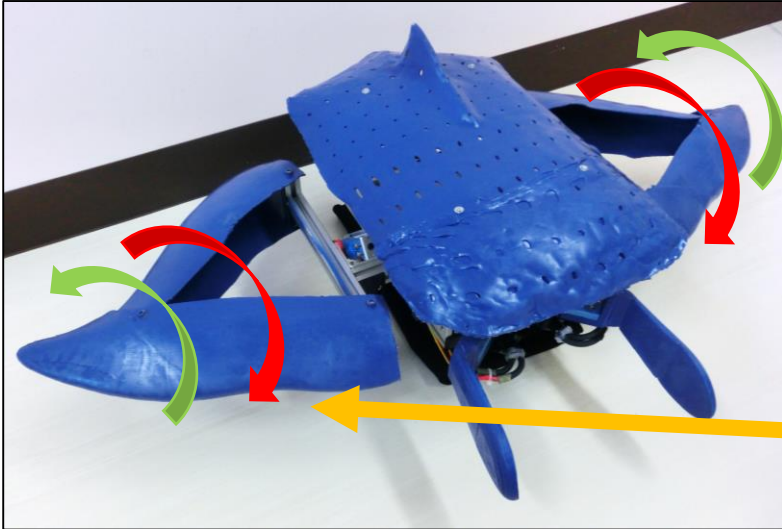
フリースタイル部門

超万太郎

岩手大学工学部機械システム工学科

清水 朋佳

佐藤 亘



海の中をゆっくり、のびのびと泳ぐ姿に憧れて、**マンタ型の水中国ロボット**を作成しました。

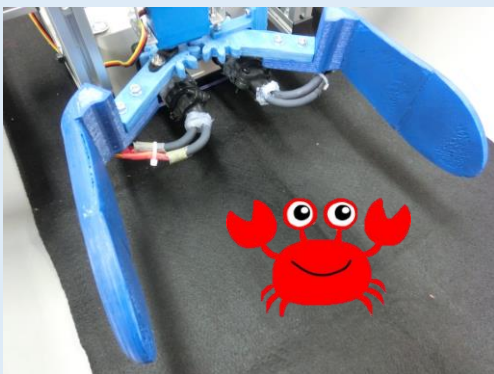
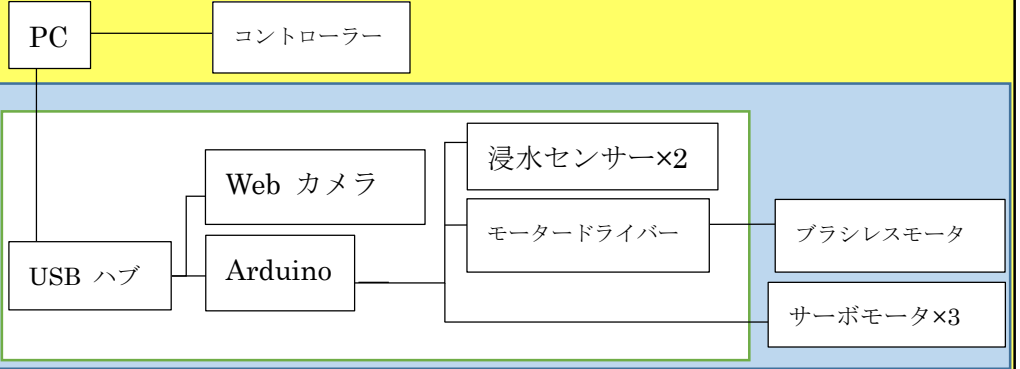
<特徴>

・ブラシレスモータによって推進力を得る

・左右のヒレを回転させることによって、潜水/浮上/左右旋回を行うことができる

全長 (m)	1.00
全幅 (m)	0.67
全高 (m)	0.37
乾燥重量 (kg)	5.30

機体構成



口ヒレはアーム状になっており前方にある目標物を掴み、回収することが可能である。開閉速度を下げ、ヒレにかかる負荷を減らした。



ブラシレスモータにはダクトを取り付け、プロペラの保護/推進力の効率の向上を目的とした。