



Micro Underwater Robot

КРАТКОЕ ОПИСАНИЕ

Набор компонентов MUR предназначен для сборки подводного робота, который может использоваться в демонстрационных и образовательных целях.

Подобно изделиям, применяемым в океанографии и освоении шельфа – автономным необитаемым подводным аппаратам (АНПА), MUR с помощью собственных двигателей может передвигаться в водной среде нужным образом, производя видеосъемку.

MUR имеет датчики положения, что позволяет совместно с обработкой (распознаванием) данных видеосъемки осуществлять навигацию в подводном пространстве аналогично морским робототехническим системам, выполняющим реальные задачи.



КОМПЛЕКТАЦИЯ

- программируемый автопилот на базе Intel Edison
- 3 двигателя
- 2 камеры
- аккумуляторная батарея
- датчик глубины

- гироскоп
- акселерометр
- элементы плавучести
- элементы конструкции
- крепеж
- IDE

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

ОБЩИЕ

Вес на воздухе	5,5 кг
Глубина погружения	до 5 м
Бортовой компьютер	на базе Intel Edison
Связь с роботом	Wi-Fi
Язык программирования	C++

МАКСИМАЛЬНОЕ КОЛИЧЕСТВО УСТРОЙСТВ

Двигателей	4
Камер	2
Навесных датчиков	2

ПРОИЗВОДИТЕЛЬНОСТЬ

Тяга одного двигателя	до 0,14 кгс до 0,13 кгс на реверсе
Автономность	до 1 ч (при макс. нагрузке) до 2 ч (в номин. режиме)
Разрешение изображения	до 1288 x 728
Компьютерное зрение	до 15 кадров в секунду

ТОЧНОСТЬ ИЗМЕРЕНИЯ

Глубины	2 см
Курса	3 градуса
Крена/дифферента	1 градус