

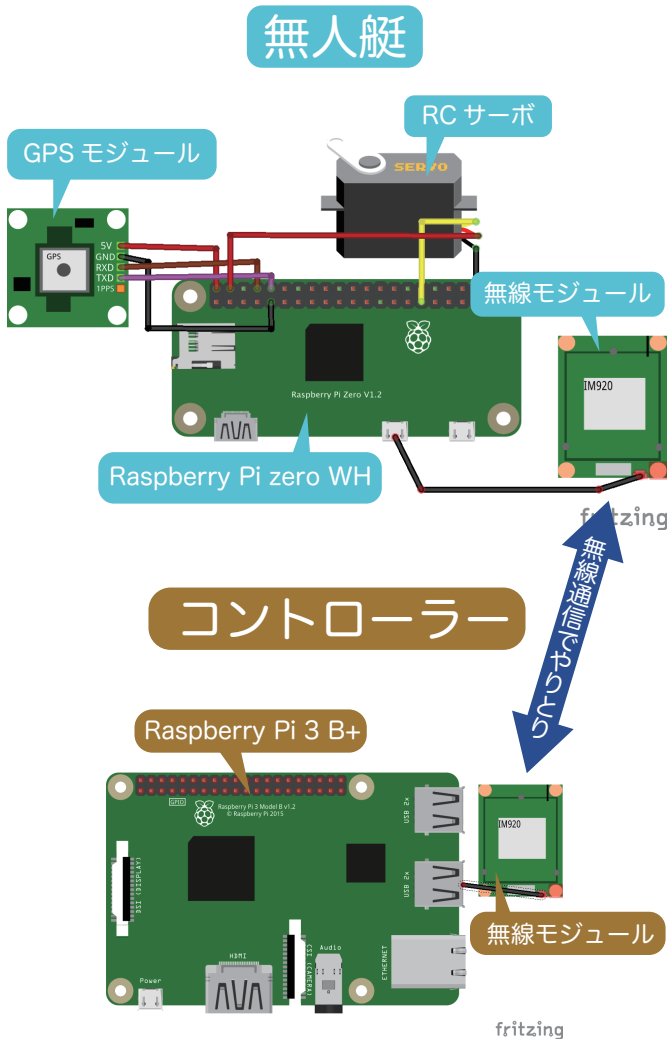
プロジェクト概要

汎用型無人艇とは海上や水上で特定の作業を無人で行いたいと考える方を対象とし、その作業に必要なメカニズム(ハードウェア、ソフトウェアを含む)を搭載することですぐに求める作業を行える様に、水上での遠隔操作型無人艇のプラットフォームを提供するモノである。
無人艇本体は既存のラジコンを使い、Raspberry Pi を用いての操舵や GPS 取得、無線でデータの送信を目指す。

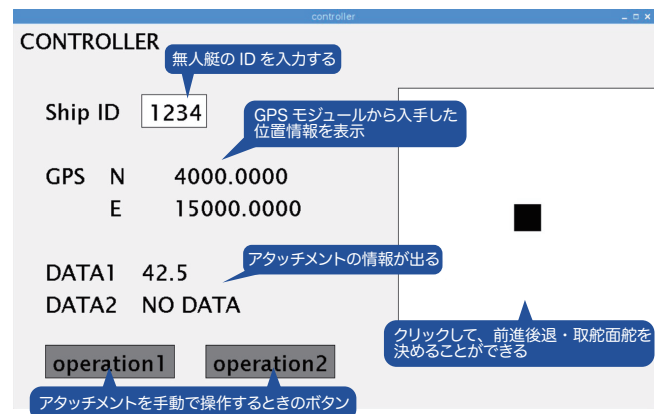
プロジェクト背景

現在様々な無人艇があるが、それらはほとんど何かしらの用途に特化したものである。そこで私たちは一つ持っていれば部品を取り替えるだけで様々なものに転用できる無人艇を作りたいと思ったのでこのプロジェクトを立ち上げた。最終的には誰でも開発に参加できるオープンソースハードウェアのプラットフォームとして確立させたいと思っている。

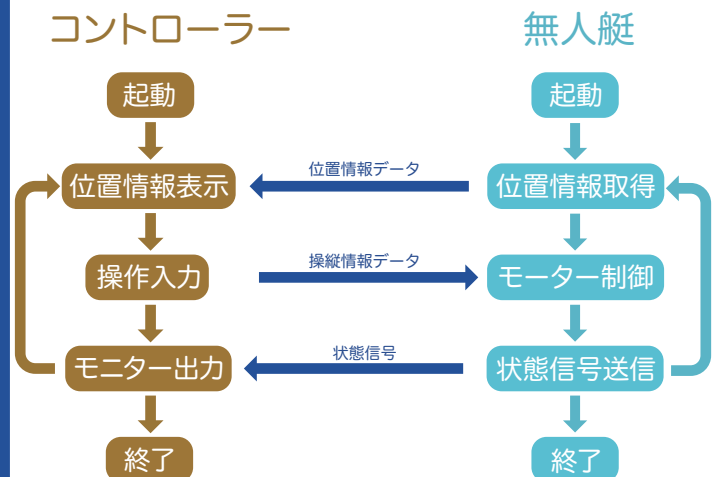
ハードウェア



ソフトウェア

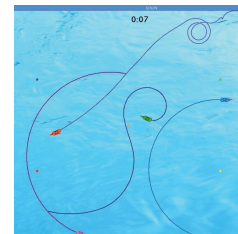


通信概要



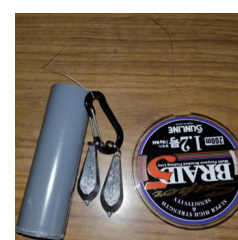
汎用機能例

Senjin



無人艇を操縦し、水上に浮いているブイを多く囲めた無人艇が勝ちとなる水上陣取りゲーム。無人艇は体のバランスを使って操縦するためどんな人でもプレイでき、自分が船になったかのような体験ができるのが特徴。

水質調査アタッチメント



汎用型無人艇のアタッチメント例として制作している水質調査用アタッチメント。水を汲むための採水器とその上げ下ろし機を絶賛製作中。