



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 движителей 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

Движителей	4
Камер	2
Навесных датчиков	2

ПРОИЗВОДИТЕЛЬНОСТЬ

Тяга одного двигателя	до 0,35 кгс до 0,3 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/диффирента	1 градус