

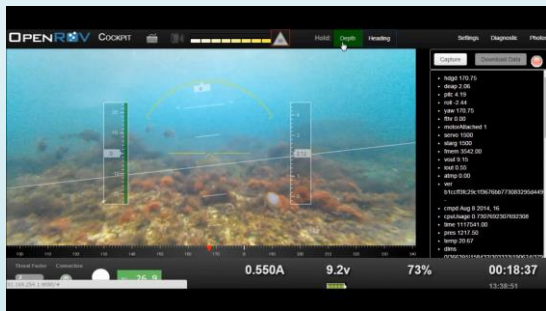
水中カメラロボット (OpenROV)

水中カメラロボット (ROV=Remotely Operated Vehicle)は水中を自由に泳ぎ回れるカメラを搭載したロボットです。

OpenROVはコンパクトな機体の中に深度計、コンパス、IMU※など航行には必要な計器を搭載しており水深50mのHDカメラ映像をリアルタイムに確認できます。今までダイバーでは行くことのできなかった狭い場所や潜水時間も気にすることなく、パソコンの画面に映し出された映像を確認しながら、キーボードやゲームコントローラーで操作することができます。

専用のアプリを使用して録画することもできます。

※運動を司る3軸の角度と加速度を検出する装置



特徴

- ・最大2時間バッテリー
- ・明るさ200ルーメンのLEDライトを搭載
- ・HDカメラの映像を、リアルタイムにPC上で確認可能
- ・機体情報が確認しやすいなコックピットモニター
- ・カメラ横に10cm間隔で搭載されている赤色レーザーで対象物の大きさが認識できる

使用例

- ・構造物据付時の状況確認
- ・管渠内の状況確認
- ・汚濁防止膜・ワイヤーなどの設備の状況確認
- ・ダム、橋脚などの水面下の劣化・ひび割れ調査
- ・水中の環境調査(海底、湖底の探査)
- ・漁礁や網などの設備の状況確認
- ・魚の生育調査

仕様

機体	重量	2.6kg
	サイズ	300×200×150mm(長さ、幅、高さ)
	駆動時間	2~3時間(充電式リチウム電池使用時)※使用方法により変化します
性能	最大潜航深度	約100m(328フィート)※推奨50m
	最大駆動距離(持ち手長さ)	約100m
	最大進行速度	2ノット
	LED(明るさ)	200ルーメン
	対応温度	-10℃~50℃
	ソフトウェア制御、カメラのチルト	中心から+/- 60度
計装	HDカメラ(120° FOV)マイク付き	
	赤色レーザー(平行10cm)	