

TOM2

大阪府大高専土井研究室

土井 智晴(リーダー)

菅尾 旭史

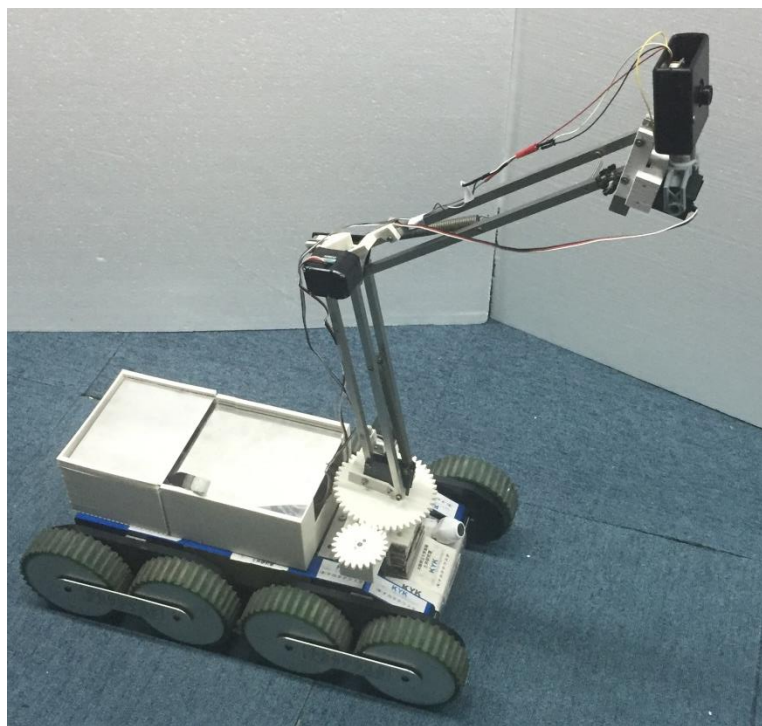
船津 達矢

美野田 慎也

村上 大介

山口 湧也

TOM2 (Takahashi-Okuno-Morioka ver2)



項目	諸元
幅×奥行×高さ, 重量	580×380×410[mm], 15[kg]
車輪直径×幅, 車輪数	130×35[mm], 8[個]
サーボモータ	近藤化学(株)製 4[個]
移動機構用DCモータ	24[V]・1.09[A]×4
制御装置	サンリツオートメーション製TPIP3
カメラ	NTSC 4[個]
モータドライバ	DimensionEngineering製 Sabertooth2X12 2ch
バッテリー	13[V]×2,6[V]×1
リレーコイル	OMRON製 G6K2PY
加速度センサ	住友工業製 Crossbow cx104LP3de ±4g

遠隔操縦用マイコンボード

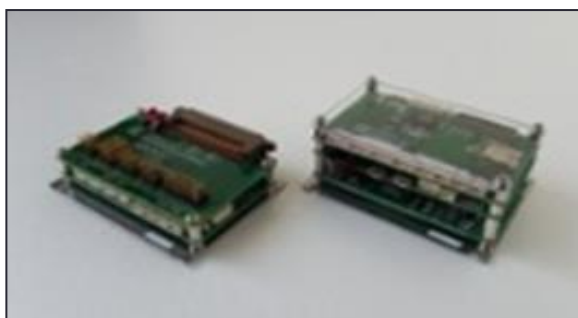
Telepresence over IP System Mk-3

サンリツオートメーション株式会社製品

Wi-Fiで
送受信



PC



TPIP3



カメラ



モータ



センサ

特徴

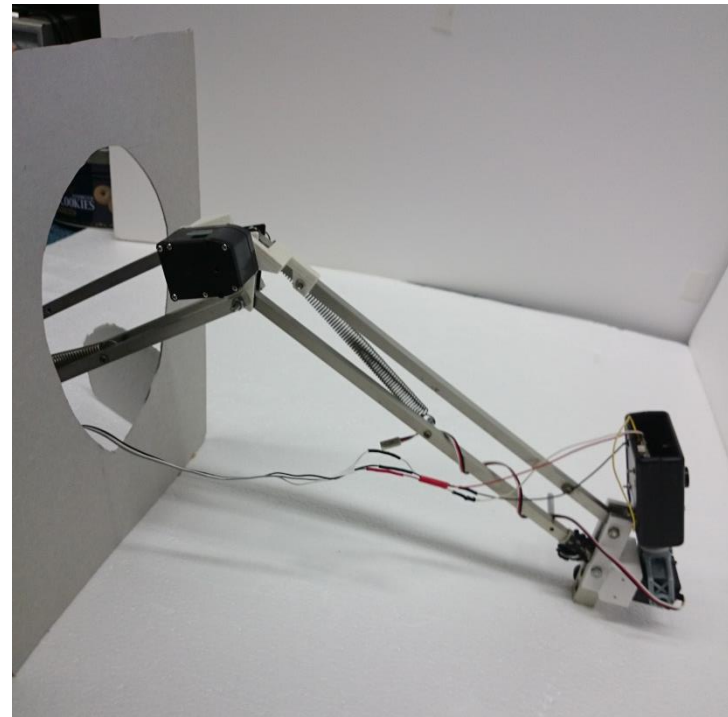
- ・センサやモータをネットワークに接続し遠隔操縦が可能

- ・動画をリアルタイム表示
(最大遅延100ms)

平行リンク機構を用いたカメラアーム



カメラを平行に移動
高い位置に視点を確保



穴に差し込める形状
壁内部の状況把握可能

加速度センサ(姿勢計測用センサ)

