

柔軟な/屈曲可能な胴体を有する魚型ロボットの開発

Development of Fish-Type Robot with Flexible/Bendable Torso

研究者 渡部 翔太 指導教員 中西 大輔

Keywords: Fish-Type Robot, Flexible/Bendable Torso

1. 緒言

水中・水上の推進システムにはスクリープロペラを用いた推進方法や、魚を模したロボットによる尾びれ推進などがあげられる¹⁾。中でも尾びれ推進は周辺環境へ影響を与えず、加速性・旋回性に優れている。こういった点から尾びれ推進を用いた魚型ロボットの開発は生態系調査や災害への支援といった面において注目されている²⁾。

これに対して我々は、様々な魚型ロボットを研究・開発してきた。その中で胴体部分を屈曲可能なリンク構造にすることで体をしならせる魚らしい動きの実現にも成功している。昨年度の研究では、リンク間にできる隙間によって水をうまくかけていないという問題を解決するために、シリコンで作成した柔軟な外皮をロボットにかぶせ、完全防水に成功した³⁾。しかし、外皮がリンクにうまく追従せず、遊泳性能が落ちてしまった。そこで本研究では外皮をリンクにうまく追従させ、かつ魚らしい動きを実現できるロボットの開発を目指す。

2. ワイヤ駆動式魚型ロボットについて

今回は魚らしい動きの実現のためにワイヤ駆動式の魚型ロボットを作成することにした。魚型ロボットの構造を図1に示す。ロボットは制御部、駆動部、胴体部の三つで構成され、頭部にあたる制御部にはマイコン、基板、バッテリーが、えら部分にあたる駆動部にはプーリ付きのサーボモータが、胴体部には弾性体、尾びれが配置される。

動作としてはサーボモータに取り付けられたプーリが左右に動き、ワイヤが巻き取られることによって、弾性体に取り付けられたリンクが引っ張られ、弾性体をたわませる。それによって体をしならせ、水をかくことで遊泳する。

3. 試作機の作成

3.1 構造部品の作成・組み立て・動作確認

ロボットの開発にあたり、まずは昨年度開発されたワイヤ駆動式の魚型ロボットを参考に試作機を作成することにした。最初にロボットを構成する部品の作成を行った。頭部は光造形3Dプリンタを用いて作成し、胴体のリンク部分と尾びれはFDM方式（熱積層方式）プリンタによって作成した。胴体部の弾性体はレーザ加工機を使用して作成した。次に基板加工機を用いて回路製作を行った。また、機体の部品作製、回路作成を行う過程で使用するマイコンの動作確認とプログラム作成を行った。

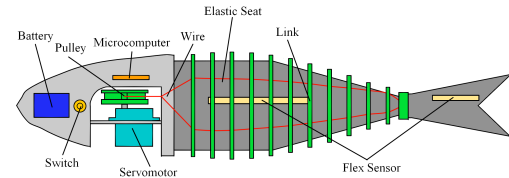


図1: ロボットの構造

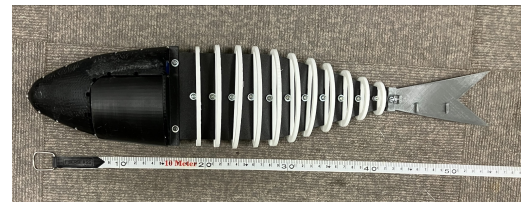


図2: 試作機

サーボモータを用いたマイコンの動作確認を行った後、試作機の組み立てを行った。組み立て後の機体を図2に示す。組み立て後、手に持って空中での動作確認を行った。プログラム通りの正常な動作を確認することができた。

3.2 防水実験

その後実際に遊泳を行うために頭部の防水実験を行った。3回実施したが、二回は完全浸水し、一回は頭部下方のみ浸水した。浸水シールの反応から考えると、おそらく頭部に着けているコネクタの隙間から浸水していると考えられる。この問題に対処するために今後はコネクタの隙間をレジンで覆うなど防水対策を行い、そして電装部品を頭部に搭載して遊泳実験を行う。

4. まとめと今後の予定

本稿では柔軟な、屈曲可能な胴体を有する魚型ロボットの開発のために昨年度開発されたロボットを参考に試作機を作成した。今後は防水対策を施した試作機を用いて遊泳実験を行う。そして柔軟な外皮をロボットにかぶせ、完全防水可能かつ、遊泳性能を向上させた魚型ロボットの開発を目指す。さらに最終的には柔軟な外皮によって生まれるしわを無くすために外皮表面に鱗を付け、さらなる遊泳性能の向上を目指す。

参考文献

- 1) 平田宏一, 春海一佳, 瀧本忠教, 田村兼吉, 牧野雅彦, 児玉良明, 富田宏. 魚型ロボットに関する基礎的研究. 海上技術安全研究所報告, Vol. 2, No. 3, pp. 281-307, 2003.
- 2) 高田洋吾, 中西志允, 荒木良介, 脇坂知行. Piv 測定と3次元数値解析による小型魚型ロボット周りの水の流動状態と推進能力の検討 (機械力学, 計測, 自動制御). 日本機械学会論文集 C 編, Vol. 76, No. 763, pp. 665-672, 2010.
- 3) 中西大輔, 石原康平. 柔軟外皮を有する飛び移り座屈駆動式魚型ロボットの開発. ロボティクス・メカトロニクス講演会 2024,

