

Magistritöö raames kaardistati Unsinkable Robotics OÜ allveedrooni teise versiooni peamised kitsaskohad, valiti neist välja üks kriitilisem ning disainiti lahendus, mida saaks rakendada drooni kolmanda versiooni juures. Antud töö keskendub allveerobotile kalakasvanduste võrkude parandamise tööriista disainimisele. Nimetatud lahenduse lähteülesande olulisemaiks nõudeks oli asjaolu, et tööriist peab olema suuteline ühe sukeldumisega parandama mitu võrguauku.