

トンボロボット

岩手大学機械科学コース 澄川太皓 劉宇曦 菅原一希 村上千晃

概要

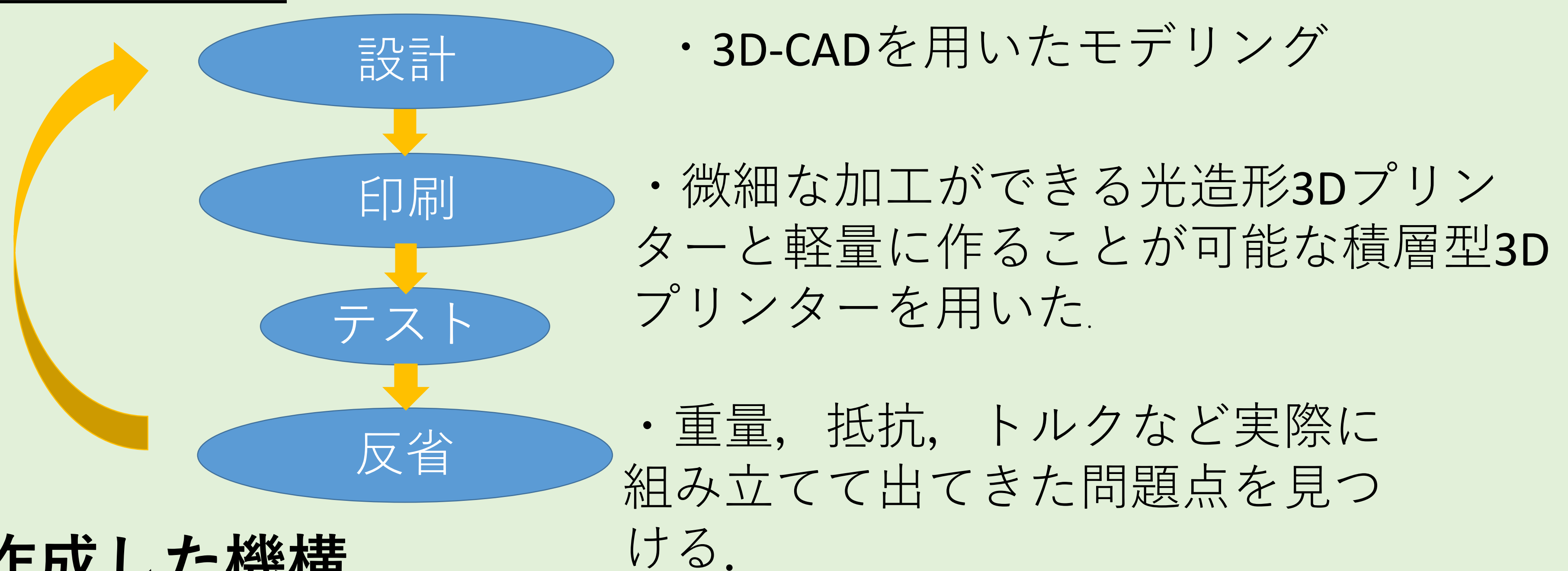
- ・ 学部で培った技術を用いてモノづくりに実際に取り組む。
- ・ 昆虫の中でも速く、かつ自在に飛行のできるトンボを模倣することにより、安定した飛行、高い機動性を持つ飛翔体を作る。

目標

- ・ 羽ばたき機構の作成。
- ・ 20秒間の浮遊。

活動内容

全体の流れ

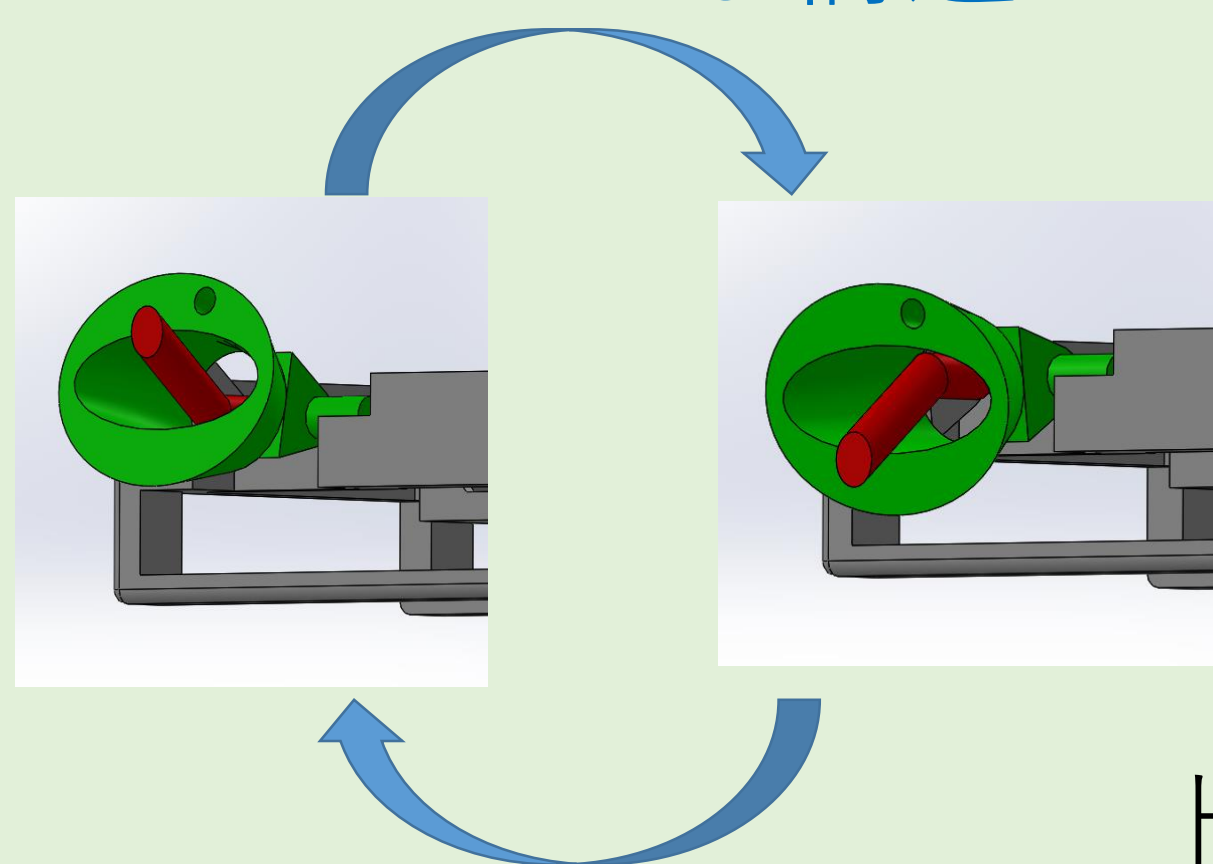


作成した機構

① への字機構

特徴

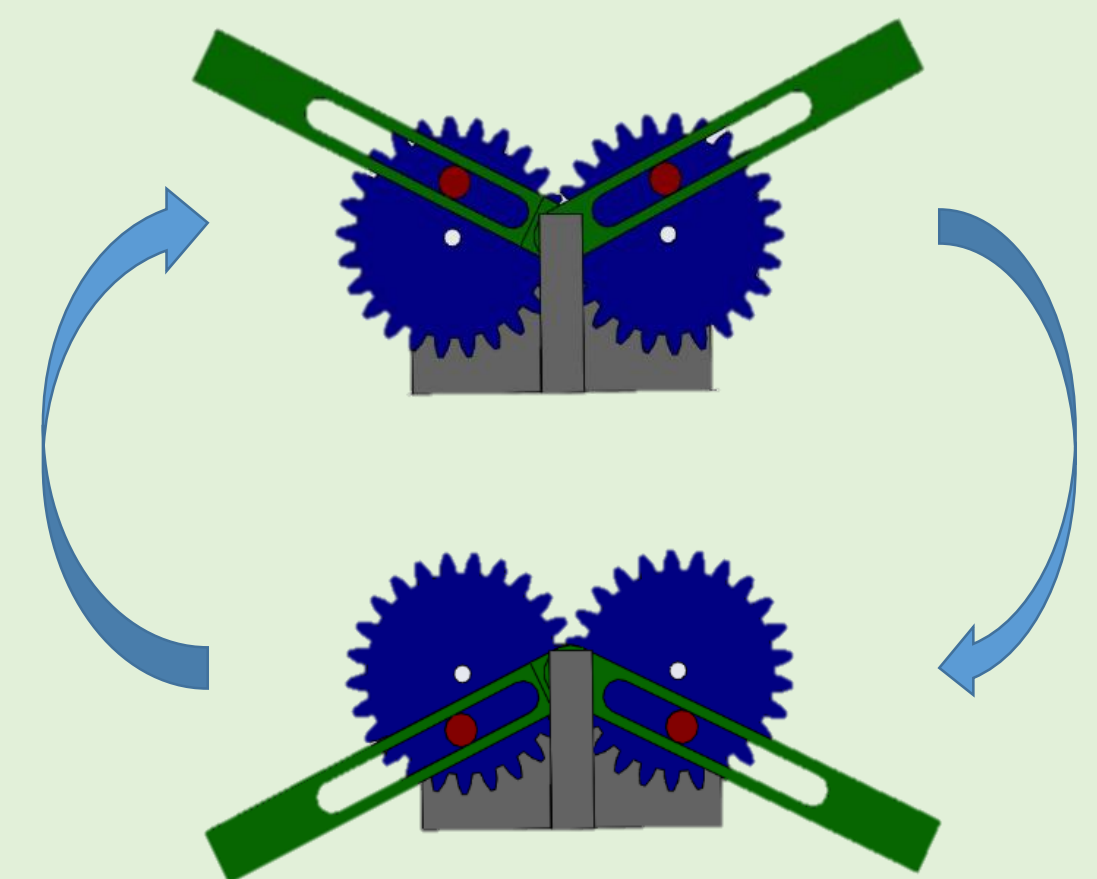
- ・ 高トルクが必要
- ・ 場所をとらない
- ・ シンプルな構造



② クランクシャフト

特徴

- ・ への字機構より低トルク
- ・ 縦方向に場所をとる
- ・ 部品が小さい



展望

- ・ 今回は飛行するところまでいかなかったので離陸を目指す。
- ・ 羽ばたき機構の軽量化・縮小化，低トルク化
- ・ 三軸加速度センサーやマイコンを用いた滑空と羽ばたきモードの飛行の制御。