

# 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

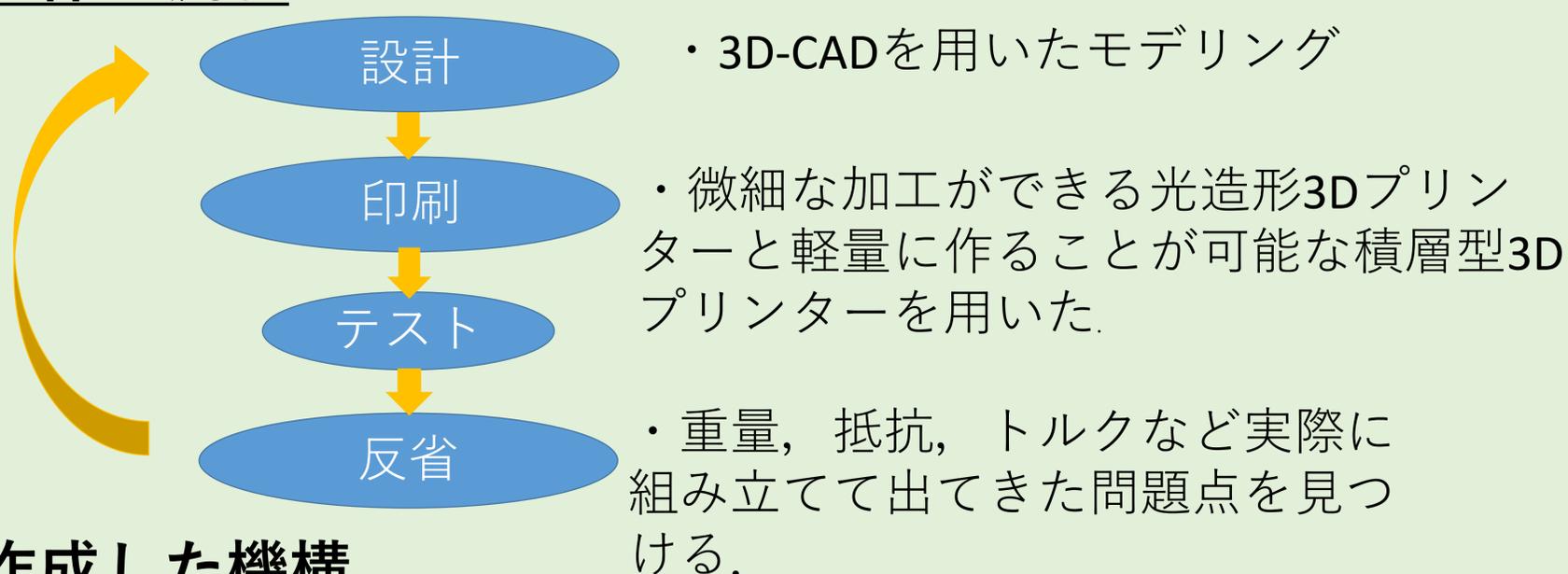
- ・学部で培った技術を用いてモノづくりに実際に取り組む。
- ・昆虫の中でも速く、かつ自在に飛行のできるトンボを模倣することにより、安定した飛行、高い機動性を持つ飛翔体を作る。

## 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

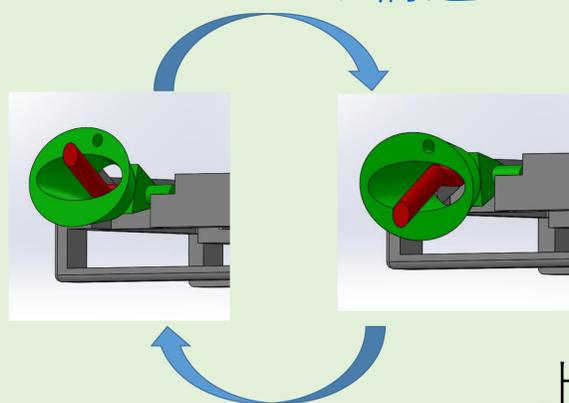


### 作成した機構

#### ① への字機構

特徴

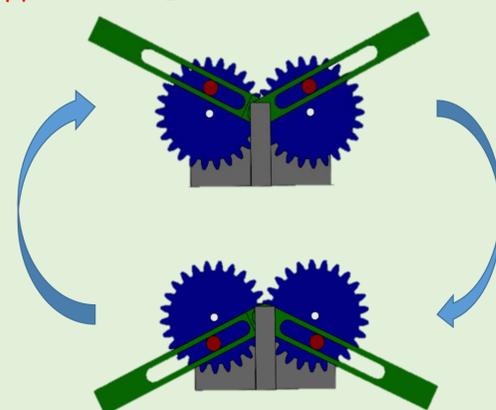
- ・高トルクが必要
- ・場所をとらない
- ・シンプルな構造



#### 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。