



EDDI

Electronic Design
Development Institute

에디로봇아카데미

임베디드 마스터 Lv2 과정

제 1기

2021. 11. 26

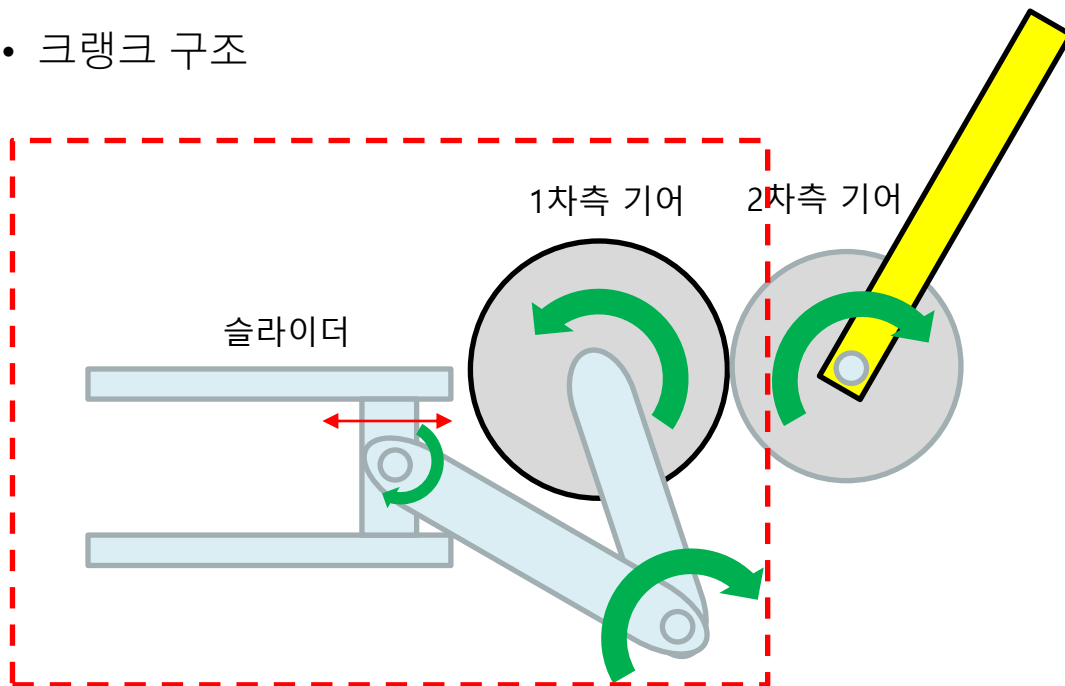
손표훈

CONTENTS

- 병진운동 – 회전운동 변환 구조

병진운동 - 회전운동 변환 구조

• 크랭크 구조



* 기구 부분 구동 구조 조사가 더 필요함
구조를 먼저 정한 후 부품 조사 진행

- 슬라이더를 실린더로 구현시 실린더 로드와 체결방안 필요
- 바리케이드는 0~90도 동작범위를 가짐
- 1:1 기어 사용시 1차측 기어 90도 회전을 위한 실린더 로드를 고려한 크랭크 축 길이 계산 필요
- 기어는 상용 제품으로 사용한다면 기어 크기에 맞춰 축 길이 계산