

2024 MR 4족보행로봇 프로젝트 08.15 회의

지금까지 뭐 했는지 공유

설계

- 몸통 설계
- 오늘 프린트 예정
- 다리 -> 모터 바탕으로 설계 예정

전장

- 전형적인 사족보행으로 할 것이라는 이야기 진행
- 서보 12개, 라즈, 배터리, imu, 등등 선정
 - 서보모터 확정함.

서보 모터 선정되어서 알려드립니다. 선정된 모터와 스펙은 아래와 같습니다.

https://mechasolution.com/shop/goods/goods_view.php?goodsno=8623&category=140015006

<사양>

회전 각도: 180°

동작 전압: 4.8~6.6 V

작동 전류: 10~170~1200 mA

E7: 10.5 kgf.cm (4.8 V), 13 kgf.cm (6 V)

속도: 0.2s/60° (4.8 V), 0.175/60°(6 V)

크기: 40.7x19.7x42.9 mm

무게: 55 g

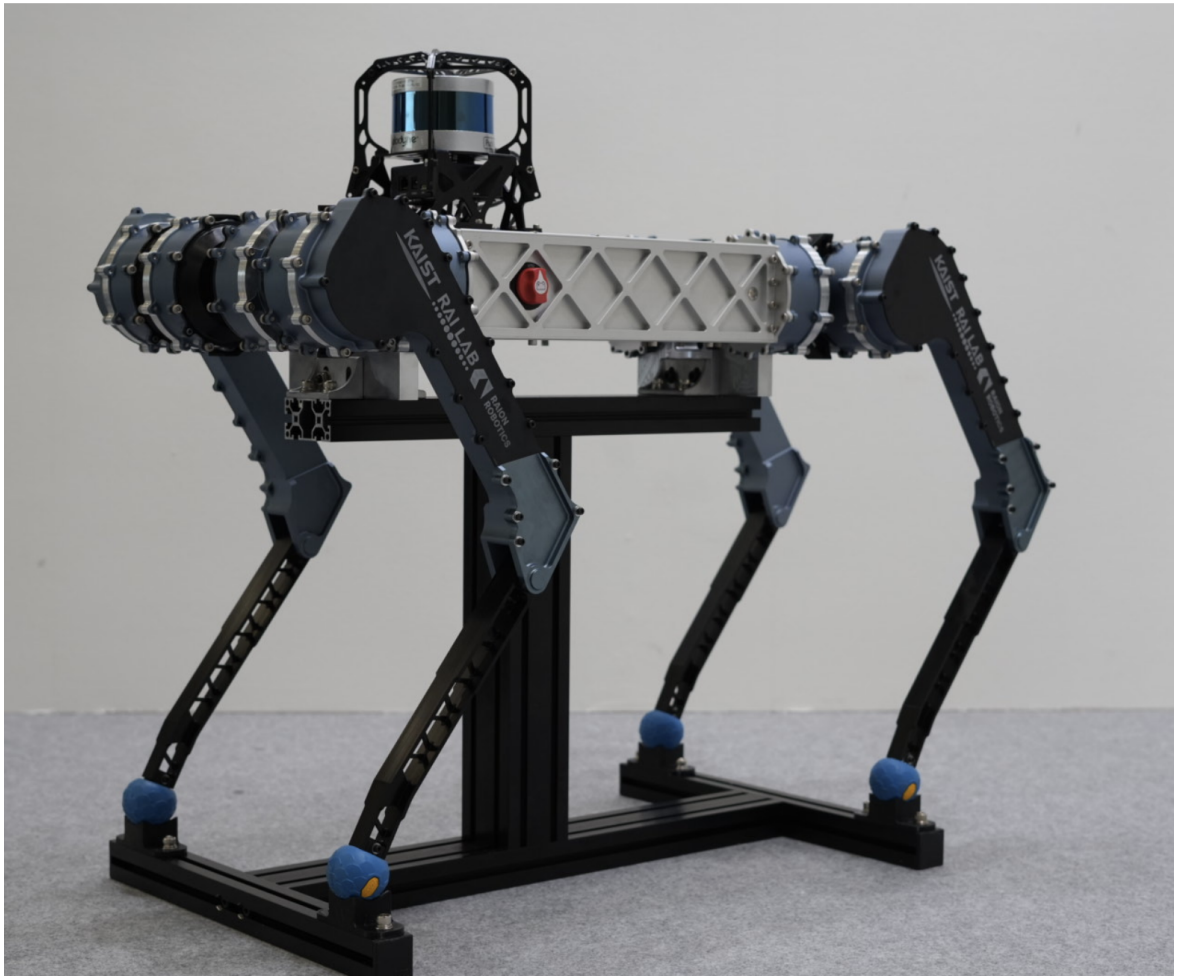
작동 온도: 0~55°C

선정 이유는 아래와 같습니다.

1. 처음 회의 때 결정된 30x19에 부합하는 사이즈
2. 별도 모듈 사용시 무선 통신 가능
3. 안마기를 목표로 하여 토크가 강한 모터로 선정
4. 동작 전압이 라즈베리파이로 제어하기 적합
5. 가격이 저렴함

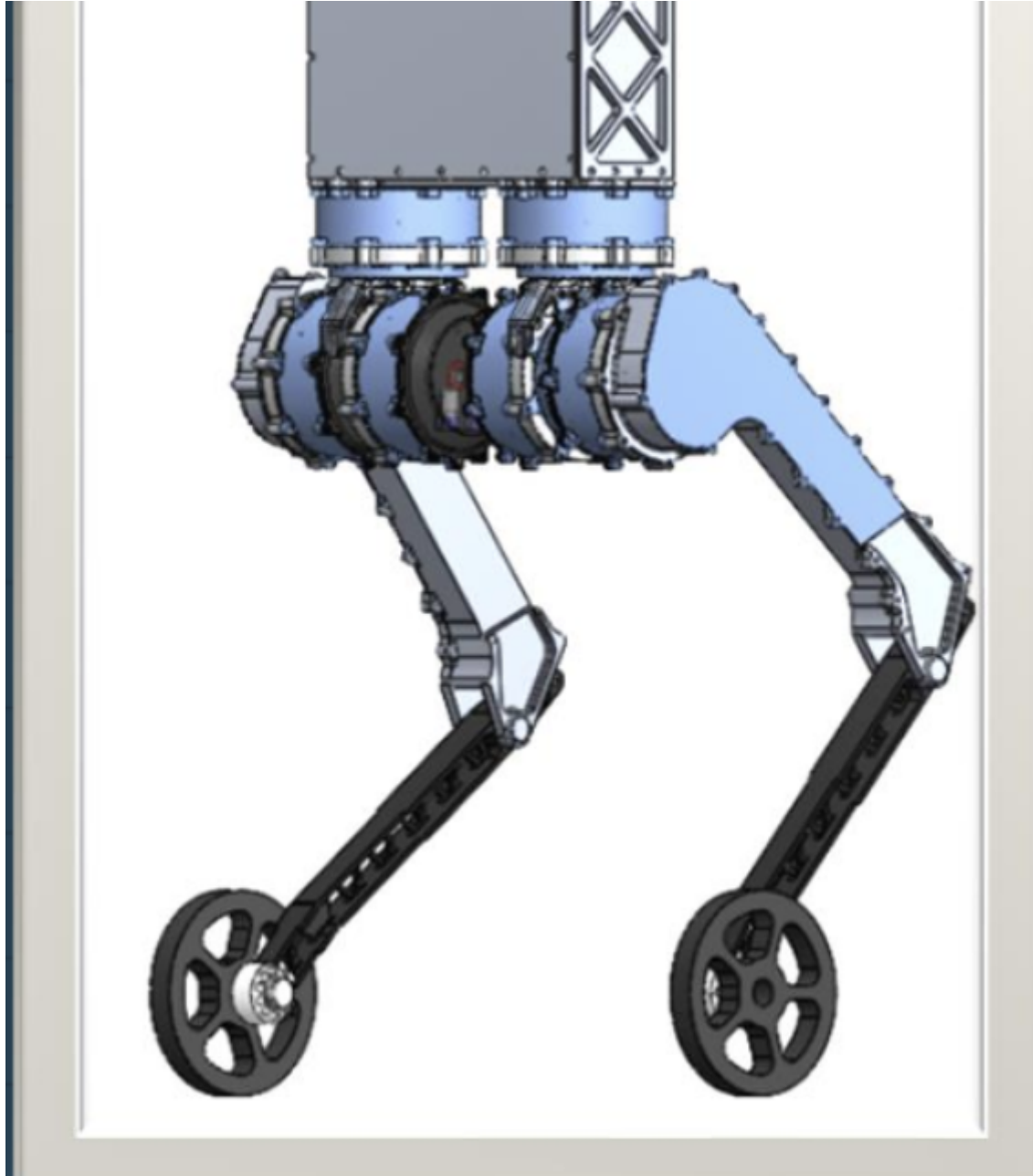
우리의 로봇이 어떤 방식으로 갈지

- 4족 보행



-
- 사이즈
- 안마
- 범위를 정해서 -> 범위 따라서 움직일 수 있는 기능 (라인 트레이싱)

- 4족 보행 -> 바퀴 같이 있어서 움직이는거



바퀴도 달아서 그거로 해서 라인트레이싱

카메라!

그래서 뭐할건지

1. 특방 만들기
2. fusion 설계 팀을 만들어서 그 팀에 들어와는 있도록
3. 제가 전장팀
4. git을 만들자