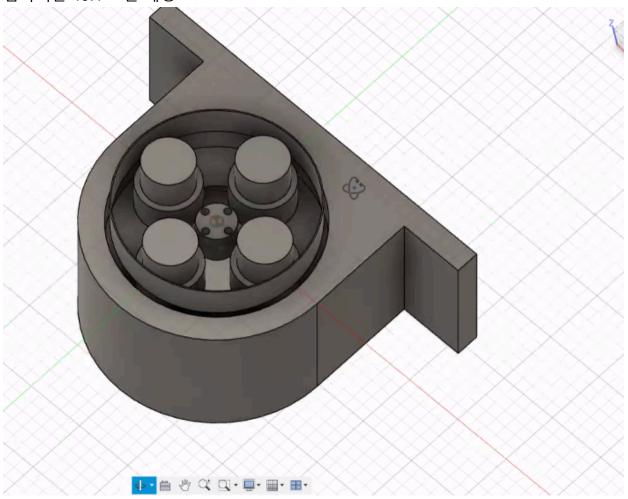
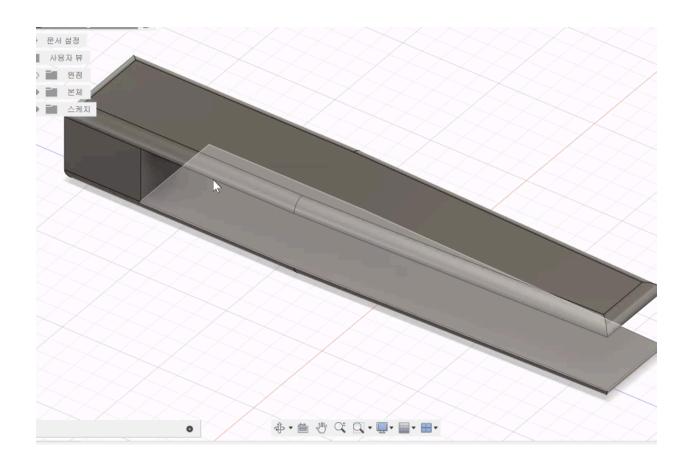
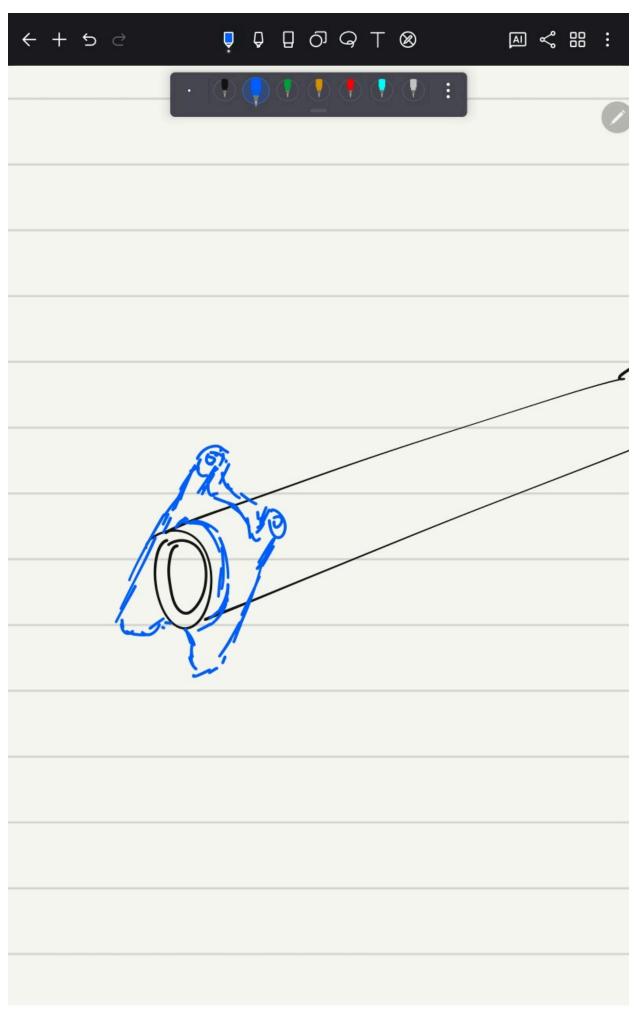
2024 MR 4족보행로봇 프로젝트 08.29 회의

설계부

- 현재 크게 다리 부분은 바뀐 건 없음
- 에드온을 발견해서 다시 설계할 거 같음. 그거로 기어 할 듯함.
- 개강 전이나 그 즈음에 프로토 타입을 뽑을 것.
- 감속비는 45:1로 할 예정







저기에 붙게 하는 장치를 그대로 쓰면 좋을 거 같음~! 저거를 종아리로

전장부







B-G431B-ESC1

이거로 결정할 듯함.

돈 문제만 해결된다면 아마도 할 듯

문제

선 빼는 공간이 필요 종아리 혹은 허벅지 길이는?

- 대충 허벅지나 종아리 길이를 40cm / 45cm로 맞추면 좋을듯.
- 디테일을 나중에 수정
- 작동성이 우선이니까 이쁜것보다 수정하기 쉽게 부탁함.

계획

개강 전까지 간단한 구조 개강 전까지 개념 체크 개강 한 주에 모터 테스트 감속기는 수요일까지 가능할듯!