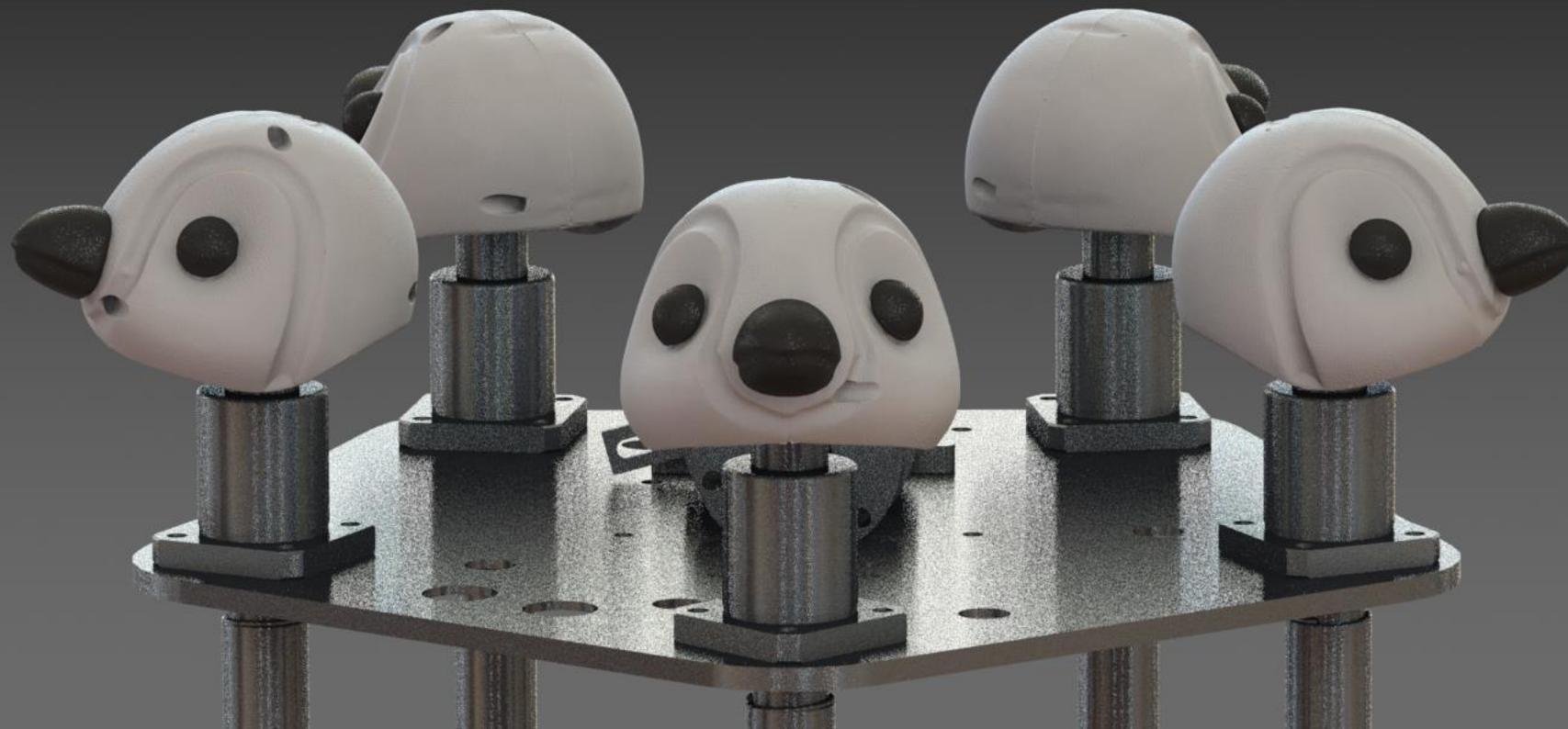
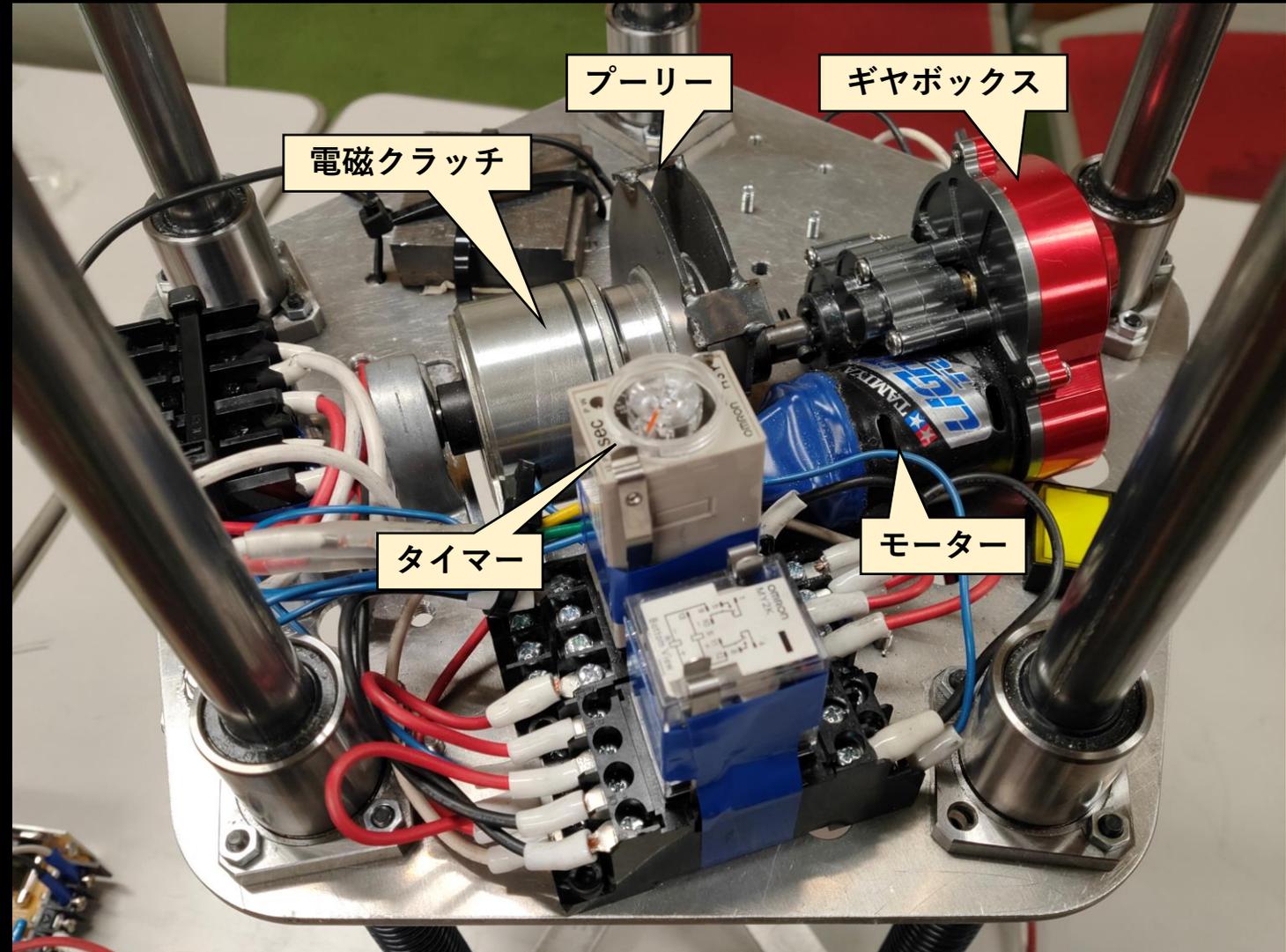
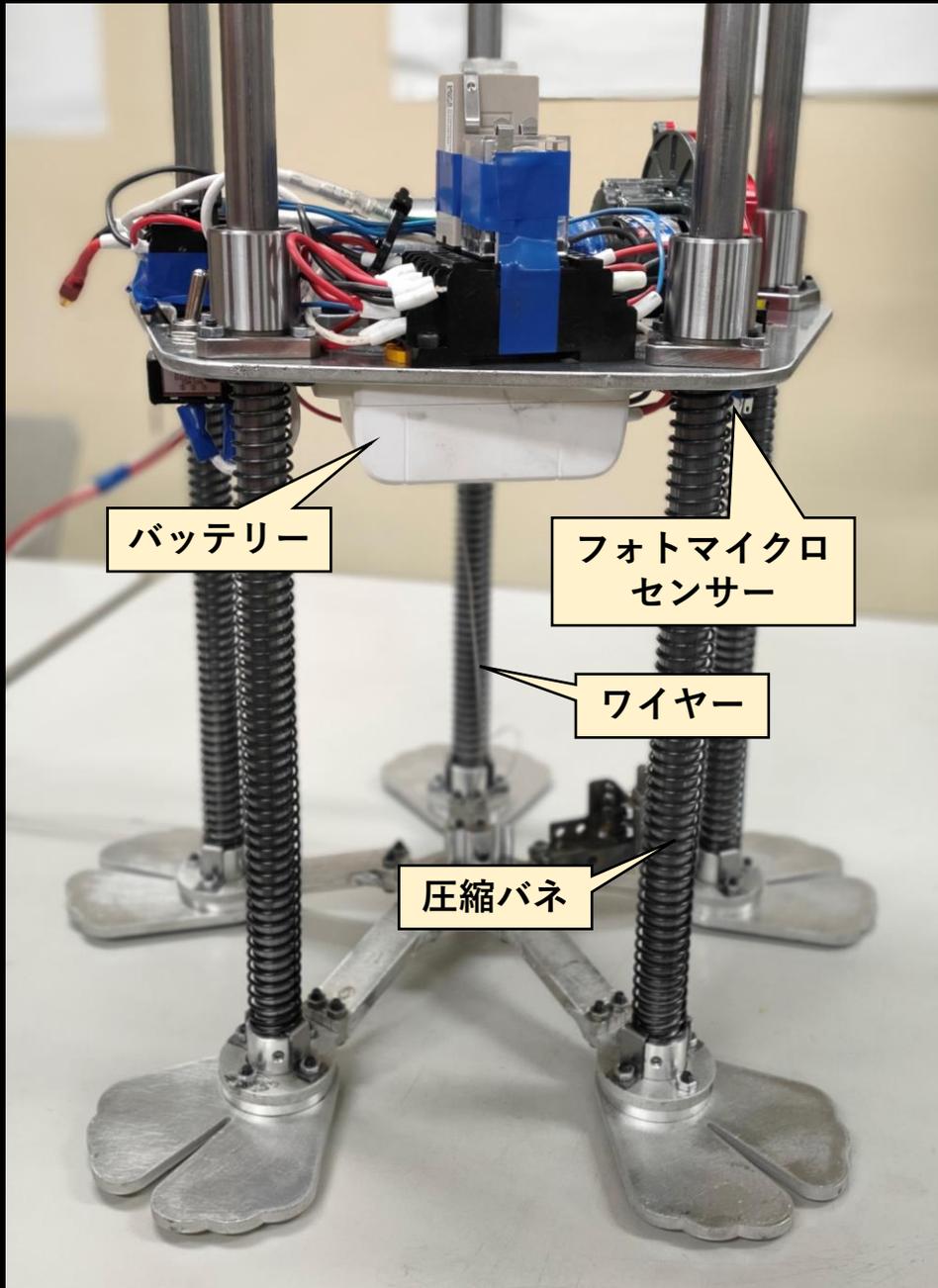


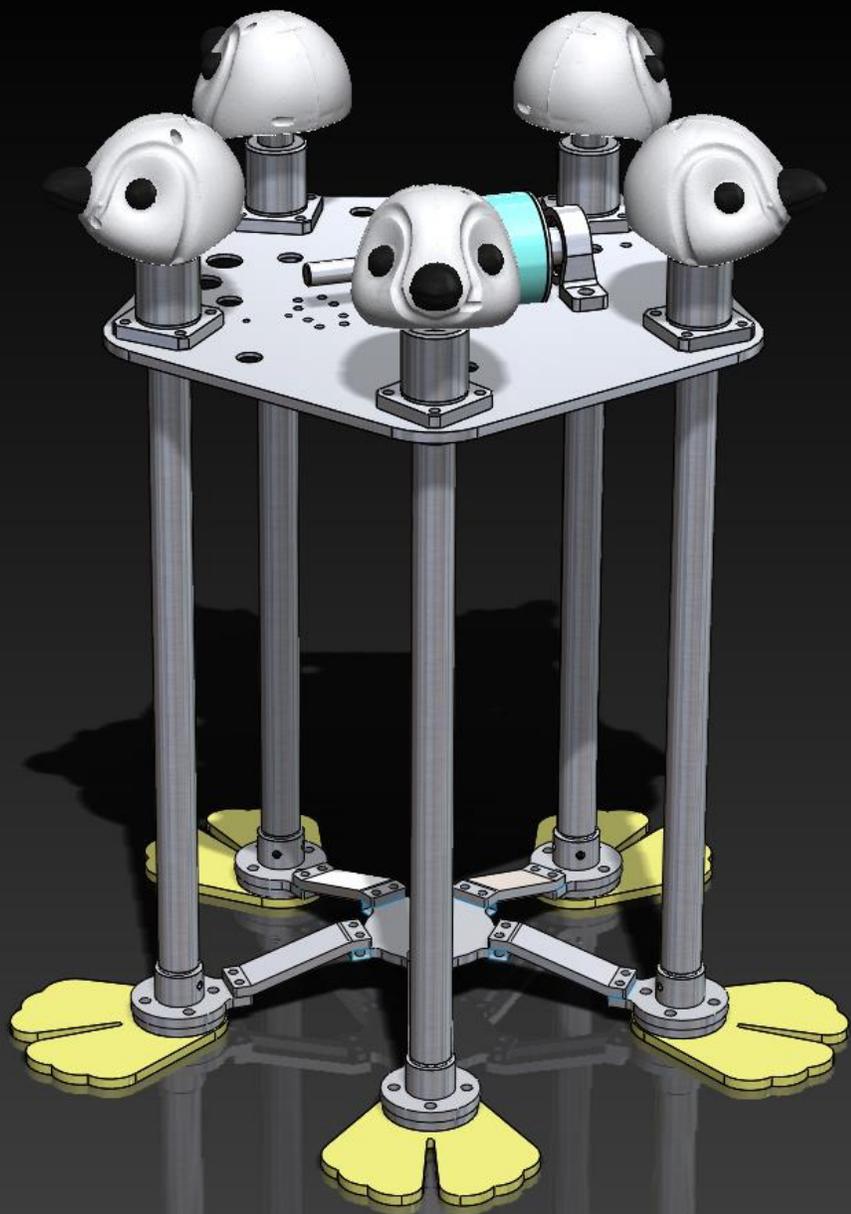
メカペンギン



**SHIBUE
TAKASHI
NAKAYOKU
NAOTO
ITO
KATO
JUNPEI**

- ・1分間で100回飛ぶことを目標として製作
- ・縄を検知するセンサーはコスト上の問題で採用せず





諸元表

項目	諸元
モーター	回転数：16300rpm、トルク：55.4N・m
電磁クラッチ	電圧：24V、静摩擦トルク：2N・m
バッテリー①	7.4Vリポバッテリー1500mAh
バッテリー②	11.1Vリポバッテリー1350mAh×2個直列
タイマー	クラッチONのタイミング制御
フォトマイクロセンサー	下死点の検知
引張バネ	バネ定数：0.28N/mm×5
ベースプレート、脚部	アルミA5052P t5.0
ワイヤー	SUSワイヤーφ1.0