

○発表者 筒井 遼河(神奈川工科大学)
 指導者 高橋 良彦(神奈川工科大学)



車体写真



ベルト・プーリ減速システム

【走行記録】 なし

搭乗者の体重: 50 kg

コース1周あたりの距離:

コース設置場所(神奈川工科大学C5号館1F通路)

計測日時: 2021年02月09日

記録 直線10mを走行。

学校	神奈川工科大学
車名	もてるんです
車両寸法L/W/H(cm)	350/500/400
車両重量(kg)	6.5 kg
使用モータとその数	Maxon motor DC35L 1個
駆動タイヤの大きさ	70 mm(Wheel base)
車輪配置	前2輪 後2輪
駆動輪(駆動シャフト)	前輪
減速比	64
昇圧の有無	有
モータの制御方法	昇圧DCコンバーターと安価小型モータドライバー

●機械的な工夫点:

持ち運び可能な軽量、小型車体。3段ベルト・プーリ減速システム。

●電気・電子的な工夫点:

昇圧DCコンバーターの使用。安価小型モータドライバーの使用。

●減速比の決定方法:

モータ最大回転数と巡航速度から決定。

●動力伝達の経路:

3段のベルト・プーリ減速システムにより、モータ軸の回転をタイヤに伝達。