

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

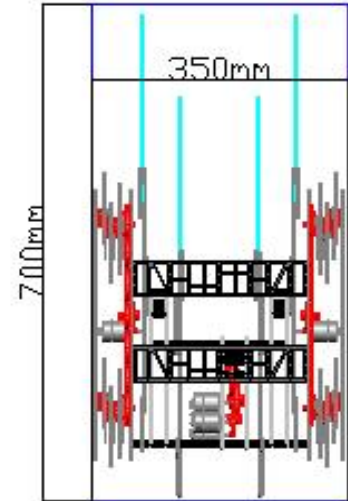
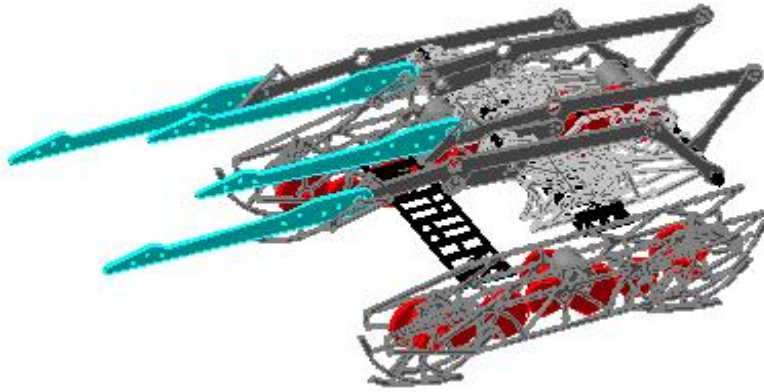
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が理解可能な形でまとめてください。

添付あり

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) リュウセイ ロボット名 流星	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) エムローズ ダイコウダイオービーチーム ★Mろーず★(大工大OBち〜む)
---	--

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。

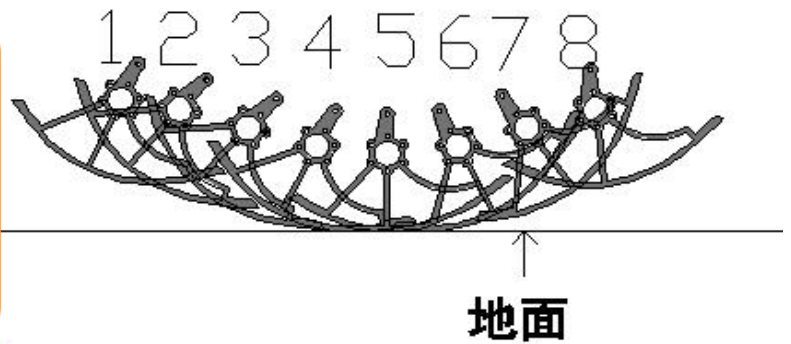


全体図

上からの図

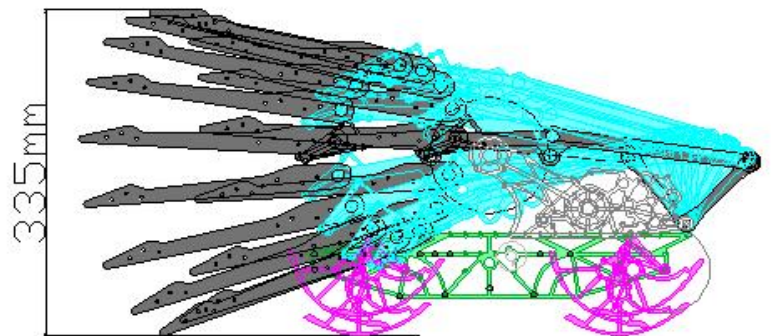
脚構造

脚の機構はヘッケンリンク機構を採用しており、1組3脚で合計4組の12脚で動かします。駆動にはマブチ製モーター380を使用し左右1つずつ使用します。左の図のように1~8のような軌道で脚が動きます。



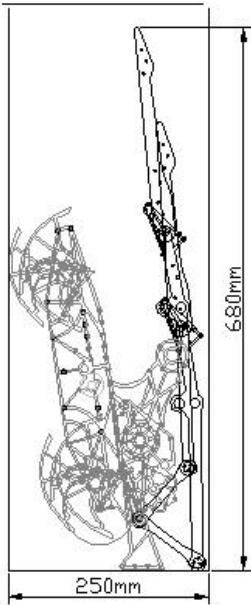
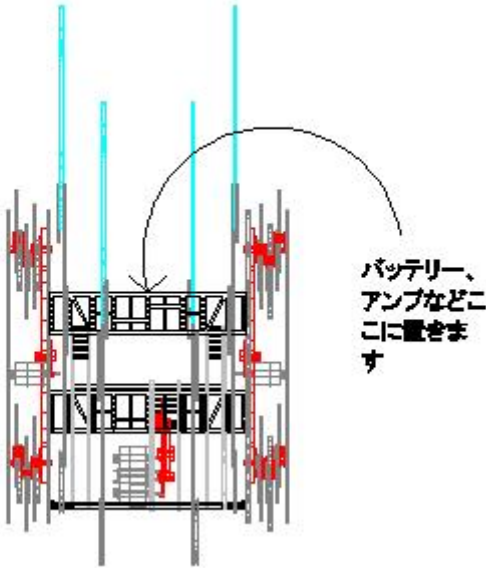
腕構造

アームはヘッケンリンクを使ったクランクのアームを使用。マブチ380モーターを4つ使用。左の図のような軌道でアームは駆動する。アームの先端は350mm上がるため既定の200mmは超えている。



第 18 回かわさきロボット競技大会 別資料

電装の置き場所



ロボットのスタート時の体勢
転倒してスタート台から出ます。

ロボットのスペック

機体サイズ	… 全長 680mm × 全幅 350mm × 高さ 350mm
測定時	… 全長 250mm × 全幅 350mm × 高さ 680mm
脚機構	…ヘッケンリンク機構
脚モータ	…マブチ 380PH
アーム機構	…ヘッケンリンク機構（アームの上がる高さ 350mm）
アーム動力	…マブチ 380PH（最大 4 個搭載可能）
電源	…電源には 12V～14V のニッケル水素電池を使用予定