

5月6日(金)必着

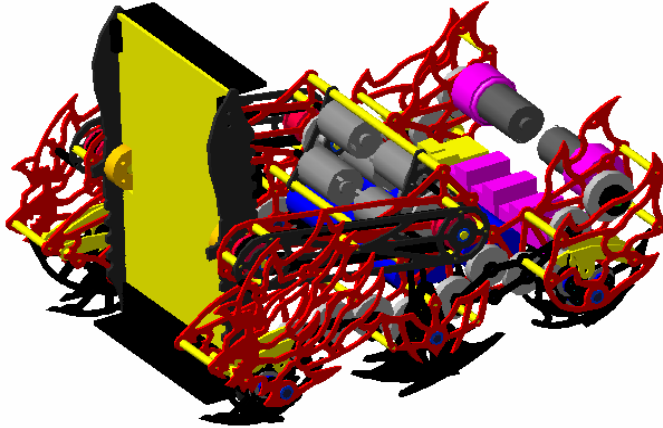
ロボットの構造概略図

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・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

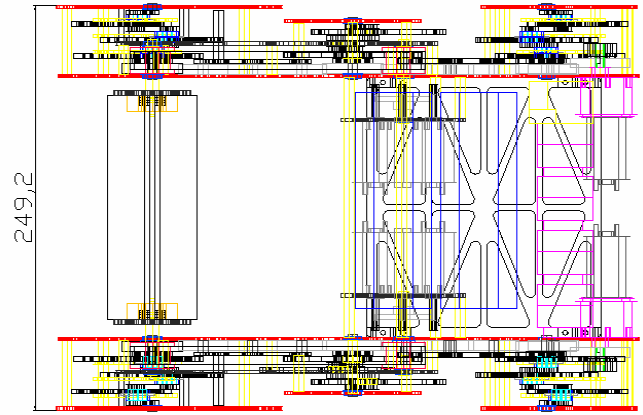
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ヘルハウント ロボット名 ヘルハウント	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) オオサカコウキョウダイガクキカイコウガクケンキュウ 大阪工業大学機械工学研究部
--	---

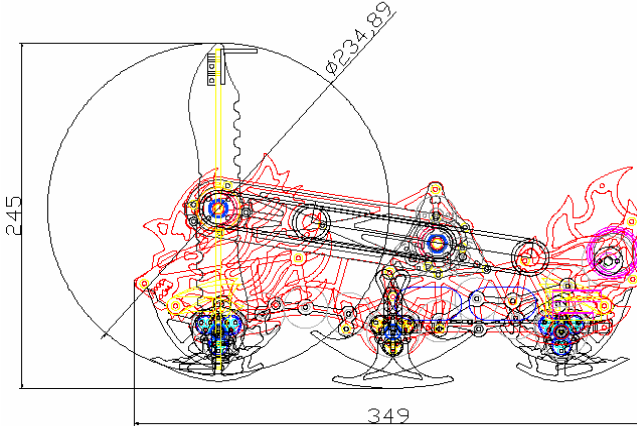
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。



全体イメージ図



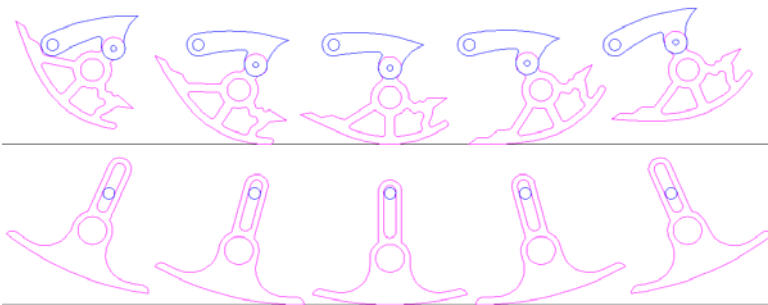
機体上面図



機体側面図

ロボットのスペック

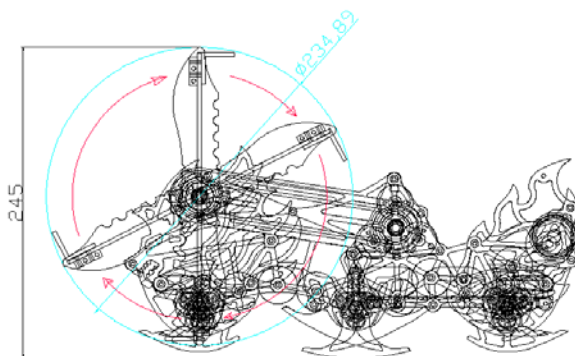
- 機体サイズ … 全長349.23mm × 全幅242mm × 高さ245mm
- 脚機構 … ヘッケンリンク機構(3層 120度移相)
スライダークランク機構(3層 120度移相)
- 脚モータ … タミヤギアードモータ380K × 2
- アーム機構 … 回転シールドアーム(高さ 245mm)
- アーム動力 … マブチ380PH × 6
- バッテリー … 7.2Vニッケル水素バッテリー × 2 (14.4V)



足の軌道図

脚機構の説明

左図は脚1枚の軌道を示したものである。図のように地面に脚が断続的に接触することによって歩幅を形成している。上の足の図の機構はヘッケンリンク機構を採用し、脚の数は1組につき3個使用し前後4箇所を用いている。また下の足の図の機構はスライダークランクを採用し、同様に脚の数は1組につき3個使用して機体の中ほど2箇所を用いて合計18個の足がついており、障害物に乗り上げても安定した走りができるようになっている。



アーム軌道図

アームの説明

アームは、直径約235mmの回転シールドアームを搭載し、アームの先端に厚さ3mmの鉄のL字を装着している。さらにマブチ380PHモータを6つ連装することによって十分なトルクを出すことができる。また、アームの最大高さが245mmなので規定を満たしている。