

5月6日(金)必着

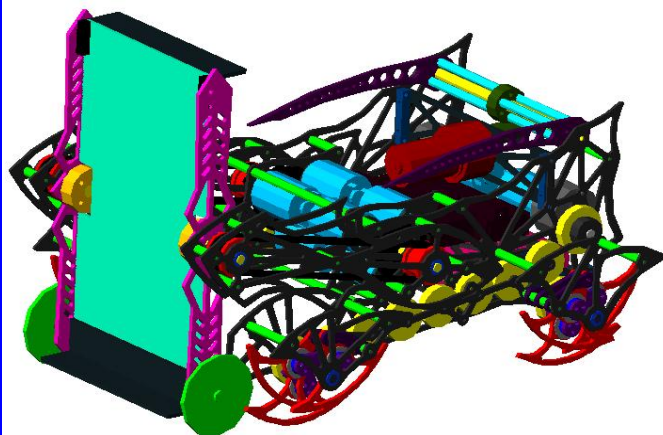
ロボットの構造概略図

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。

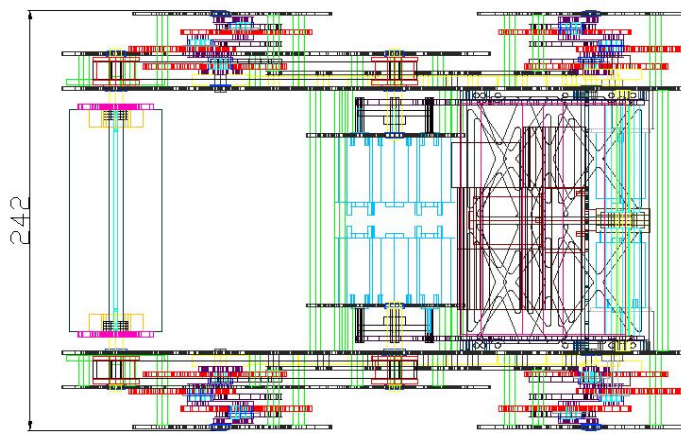
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) シガハチアドバンス ロボット名 シガハチAV	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) オオサカコウギョウダイガクキカイクウガクケンキュウブ 大阪工業大学機械工学研究部
---	--

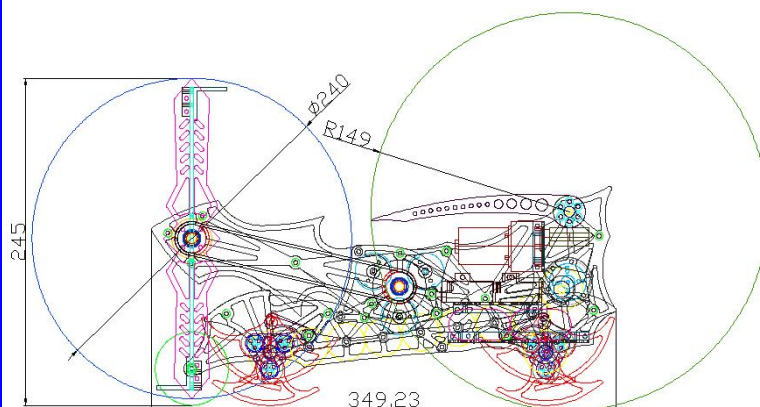
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。



全体イメージ図



機体上面図

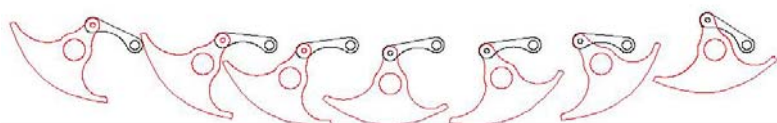


機体側面図

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)
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
復帰機構 …ウオームギヤを用いた長さ149mmの復帰用アーム
復帰動力 …タミヤギアードモータ380K
バッテリー …7.2Vニッケル水素バッテリー×2 (14.4V)

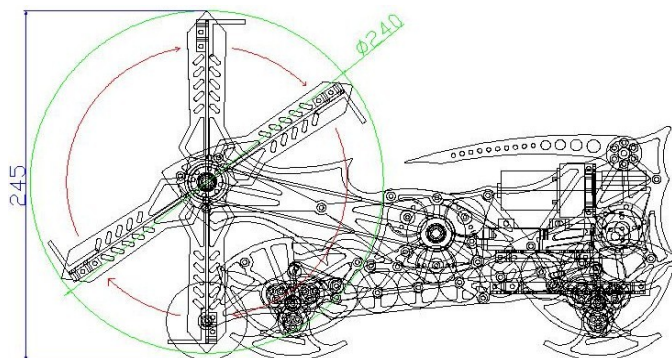
脚機構の説明



足の軌道図

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することができる。足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4箇所合計12個の足がついており安定した走りができるようになっている。

アームの説明



アーム軌道図

アームは、直径240mmの回転シールドアームを搭載しており、アームの先端に厚さ3mmの鉄のL字を装着しています。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。