

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

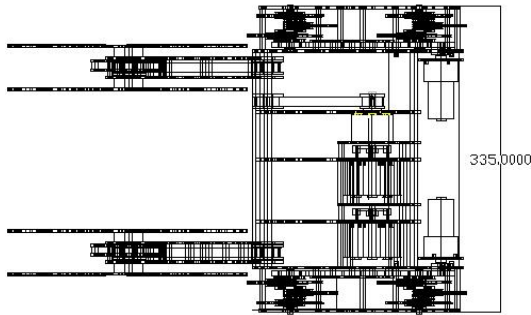
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

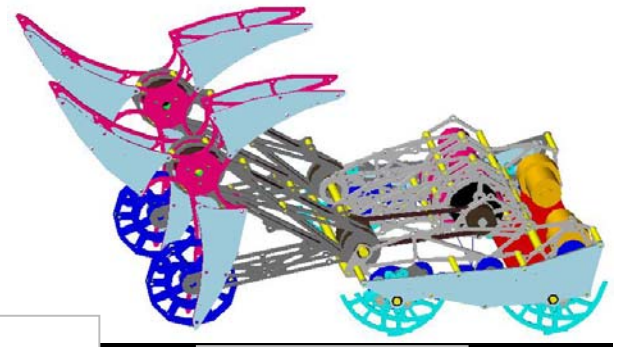
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ノンカフェイン ロボット名 ノンカフェイン	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) オオサカコウキョウダイガクキカイコウガクケンキュウブ 大阪工業大学機械工学研究部
--	--

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。

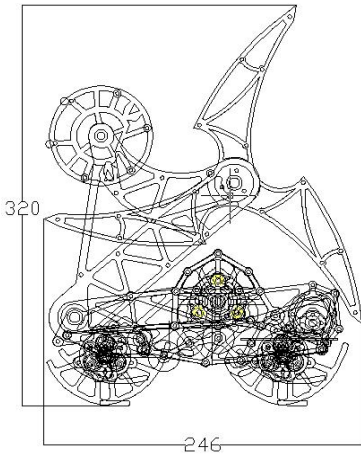
貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。
図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。
※このページには必ず構造概略図を記入してください。
※2ページ以上になる場合は、右赤枠の注1をお読みください。



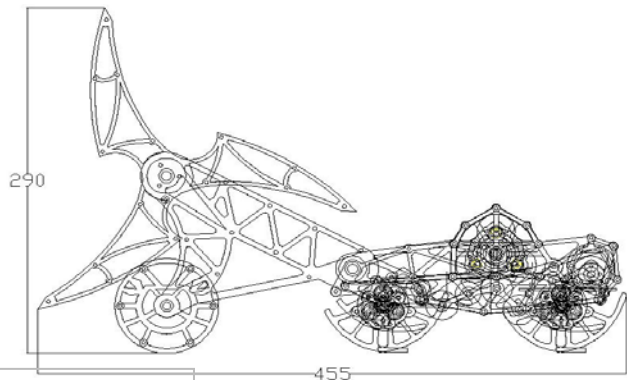
← 上面図



↑ 全体イメージ



↓ 横断面図



『ノンカフェイン』基本仕様

- 機体サイズ … 全長455mm × 全幅335mm × 高さ290mm(通常)
全長246mm × 全幅335mm × 高さ320mm(スタート時)
- 脚機構 … ヘッケンリンク機構(3層 120度移相)
- 脚モータ … マブチ380PH
- アーム機構 … 回転アーム
- アーム動力 … マブチ380PH × 6

脚機構の説明・・・

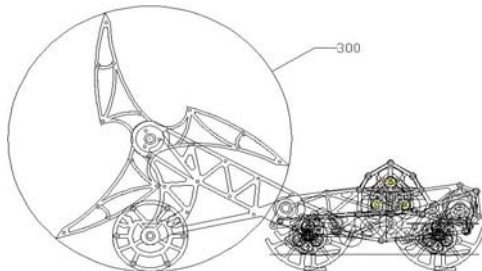
足の機構はヘッケンリンク機構を採用し、脚の数は1組につき3個使用し4箇所です合計12個の足がついており安定した走りができるようになっている。

脚軌道↓



上図は脚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。

アームの説明・・・



上図の円がアームの軌道である。
アームの最大高さが300mmなので規定を満たしている。
アームは回転アームを採用しており、直径300mmのブレードを搭載し、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。