

5月6日(金)必着

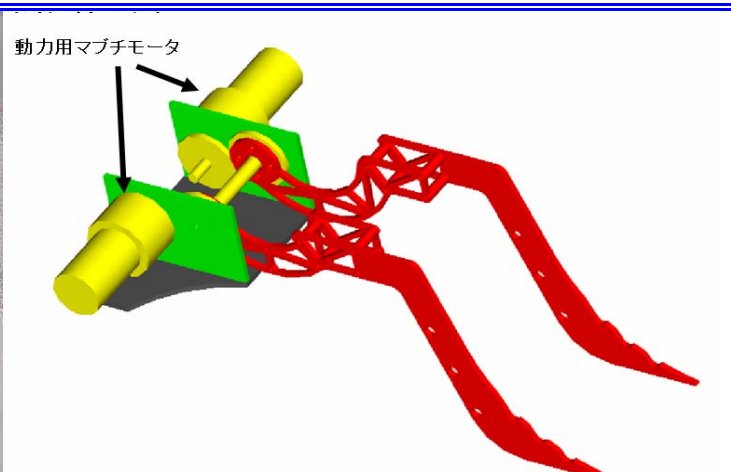
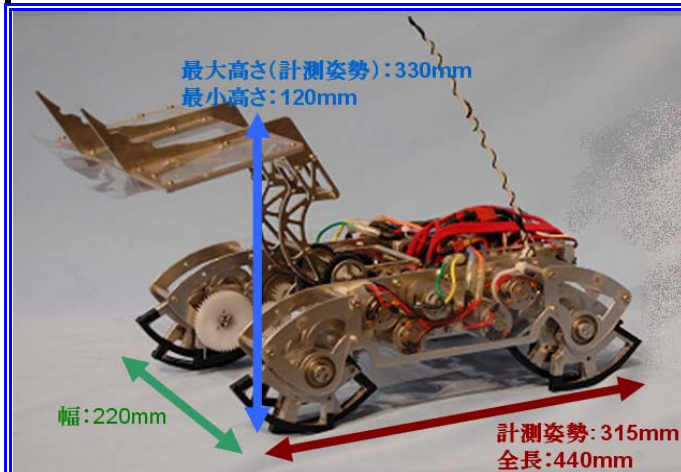
ロボットの構造概略図

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) <b>グラスホッパーレジェンド</b>	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) <b>オオサカウキョウダイカクキカイコウカクケンキュウブ</b>
ロボット名 <b>グラスホッパーLegend</b>	<b>大阪工業大学機械工学研究部</b>

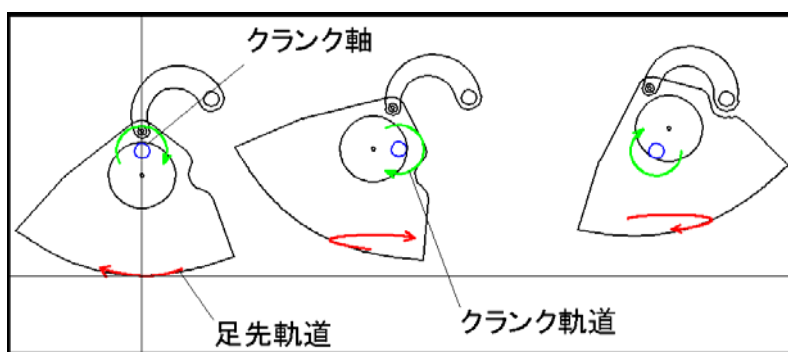
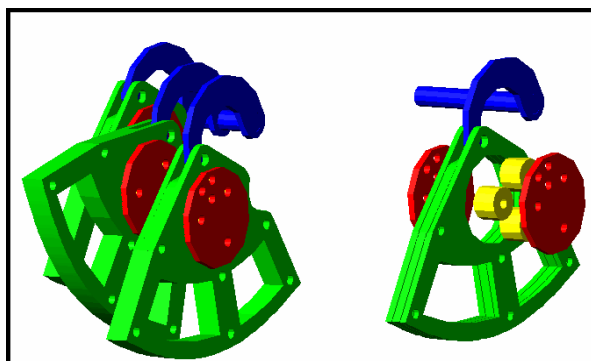
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。



機体の全体写真

計測姿勢 全長: 315mm 幅: 220mm 高さ: 330mm  
 展開時 全長: 440mm 幅: 220mm 高さ: 120mm

アームは1自由度の上下式になります。赤色の部分が根元で回転します。赤色の部分を最大まで振り上げた際に機体全体の高さが330mmになり、規定の200mmを超えることができます。アーム動力用のモータにはマブチモータを2つ使用し、3.5kgの仮想敵をひっくり返すことができるようにしています。またアーム先端には大会出場機体のフレームに多く採用されている直径6~8mmの軸を引っ掛けることに最適な溝をつけています。



脚機構の説明:

カムクランクを用いたヘッケンリンク機構を採用しています。リンク(青色部)を固定し一方を足(緑色部)に接続する。足の円形の空洞にはベアリング(黄色部)をはめ込みフタ(赤色部)をすることで、カムを足部品内に組み込んでいる。これにより足とカムを1脚ごとのユニット化し、耐久性と整備性の向上を図っている。

脚は120°位相で3層一組になっている。それが左右に各2組、合計4組備えてある。脚にアクチュエータにはマブチモータ380を8個使用している。これにより大会で欠かすことができない、スピードと力強さを実現している。