

5月6日(金)必着

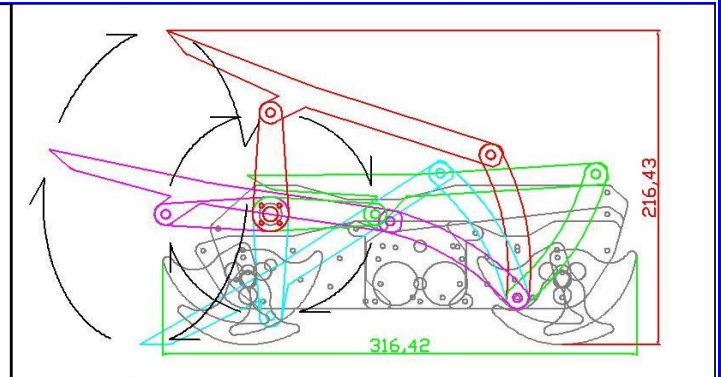
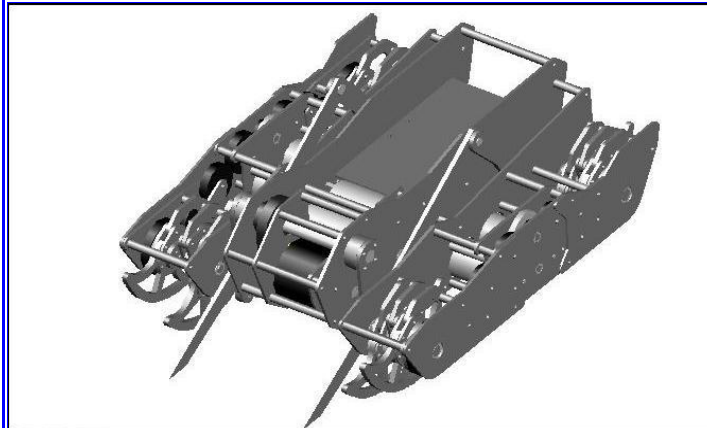
ロボットの構造概略図

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

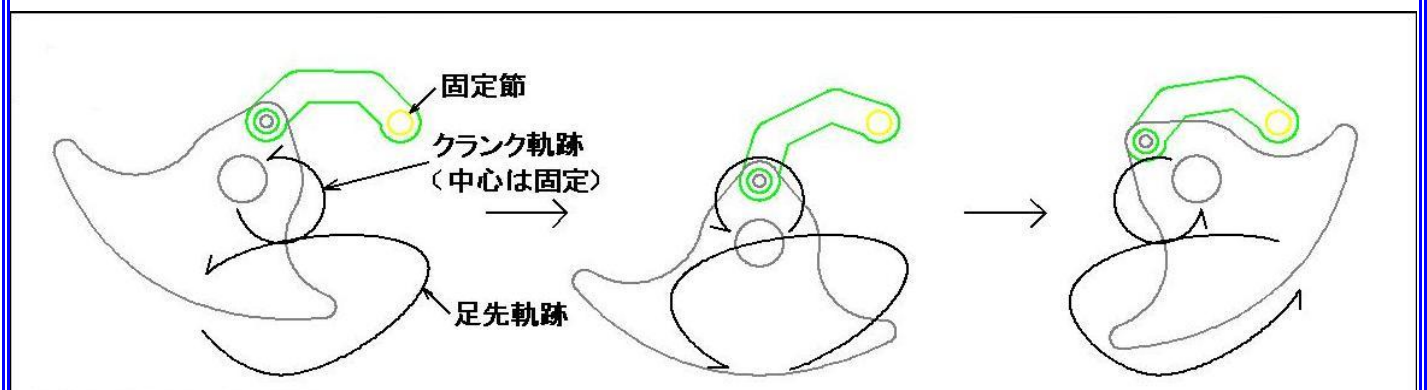
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) <b>フチツヨイブチムサシ</b> ロボット名 <b>ぶちつよいぶちむさし</b>	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) <b>オオサカウキョウダイガクキカイコウガクケンキュウ</b> <b>大阪工業大学機械工学研究部</b>
--	--

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。



全体図:  
寸法は約L320×W230×H110[mm](アーム部除く)となっており規定サイズより小型のロボットにする。通常状態ではアームが前に突き出ており規定サイズを越えるが、クランクの位相を調整することで規定サイズに収めることができる。(アーム図参照)

アーム説明図:  
4節リンク機構を用いたアーム。クランクを回転させることにより連続ですくい上げる動作を行う。計測時はアームを収納し規定サイズに収め(図中緑)、クランクを上に向けるとアーム作動面が地面から200mmの高さを越えるようにする(図中赤)。駆動は380モーターを4つ使用する。



脚機構説明図:  
4節リンク機構を用いたもので、リンク(緑の部品)の一端を固定し、もう一方を脚(灰色の部品)に接続する。脚に空けた大きな穴にはクランクシャフトを通す。クランクシャフトが回転すると脚が揺動し、歩幅を持ちながら歩行する。  
クランクシャフトは120度位相であり、1つにつき3つの脚がセットになっている。このセットを左右2箇所ずつ、計4箇所配置している。  
駆動は380モーターを左右それぞれ2個ずつ使い、パワーのある走りを実現させる。