

5月6日(金)必着

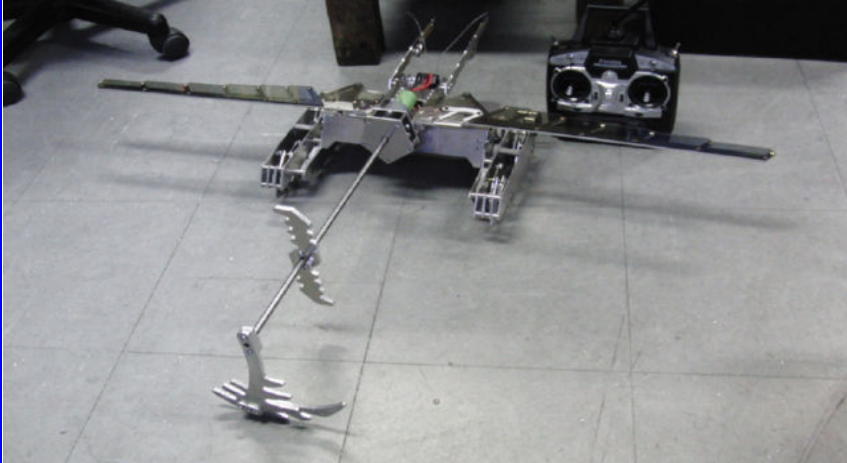
ロボットの構造概略図

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) シロガネ ロボット名 白金	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) カナガワコウカダイガクロボットコウガクケンキュウブ 神奈川工科大学ロボット工学研究部
--	--

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。



ロボット全体図(展開後)  
前後×横幅×高さ:770×990×150(mm)



ロボット全体図(展開前)  
前後×横幅×高さ:249×346×695(mm)  
総重量はおよそ3400gの予定です。  
※写真は試作段階のものです。

上右図のように、展開前の状態では規定サイズに収まっており、スタート後に展開します。

攻撃用アームには進行方向に対して垂直に回転する回転アームを使用。爪状の部品を相手に引っ掛け、横にひねるように倒します。先端の回転半径は115mmで、地面から100mm以上に中心軸があるため、アームの高さ規定を満たします。低出力ながら、低速で回転させることで確実に相手を倒す力を持ち、引っ掛けるパーツ全体に丸みをつけることで安全性を確保します。また、アーム先端のパーツは取り換え可能となります。自分がひっくり返る恐れがあるため、転倒防止用に展開式のウイングを装備しています。ウイングは容易に取り外し可能で、左右両方につけることも、片方だけ取り付けることも可能です。アームの動力には、マブチ製380モーター1本を使用します。

移動にはヘッケンリンクを応用した足機構を用い、省スペースでありながら、振動による本体への負荷を抑える工夫をしています。移動用の動力には、マブチ製380モーターを片側に1本ずつ、計2本使用。

電源には、ラジコン用バッテリー7.2V(ニッカドバッテリー等)を1本使用予定。プロポ・受信機には6EX-2.4G(双葉電子工業製)を使用。

足の構造・動きの概略

