

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

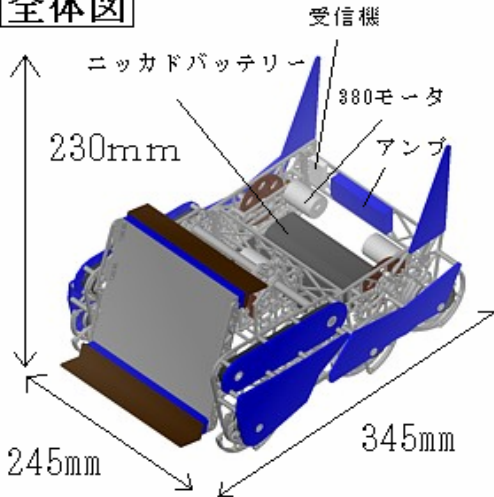
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) マダデキテナイ ロボット名 ま・だ・出・来・て・な・い・の	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) カガワコウカダイク 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
--	---

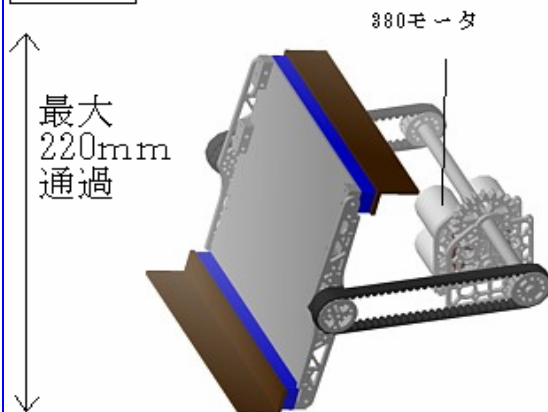
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。

全体図



ロボットの大きさは345mm×245mm×230mmです(計測時と同じ大きさです)。電源には7.2Vのニッカドバッテリーを2本直列で使用します。足回りには380モーターを片足に1本ずつ、計2本使用しています。足の数を多くする事により小型化しつつも機動力を確保しています。

腕構造

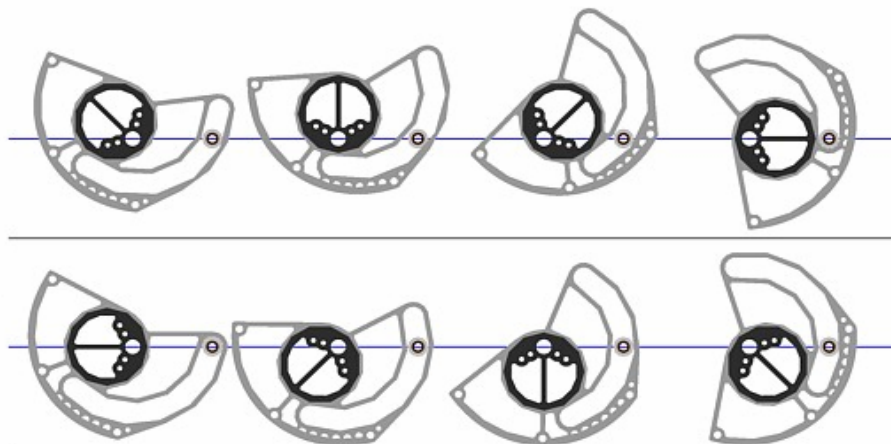


アームは、板を縦方向に回転させます。先端にL字アングルを取り付け、そこに引っ掛けて相手を倒します。アームの回転直径は210mmあるので、試合中任意に地面から200mmの高さを超える事が出来ます。

アームの先端に取り付けてあるL字アングルは幅が広いので、相手に絡みにくくなっています。

アームの先端には窓枠用の溝ゴムを取り付け、危険でないようにします。

足構造



脚機構は120度位相で構成されたクランクが380モーターによって回転し駆動します。脚機構はスライダリンクを応用しており、スライダのレールがガイドとなって、前後に陽動運動します。スライダのレールを曲線にする事により、滑らかに歩行する事ができます。足の数は左右に9枚ずつ、合計18枚となっております。