

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。

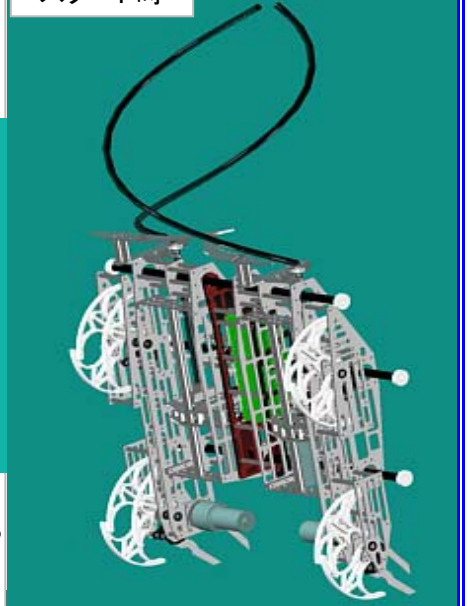
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) チューリップ アンジェリケ ロボット名 鬱金香 Angelique	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
--	--

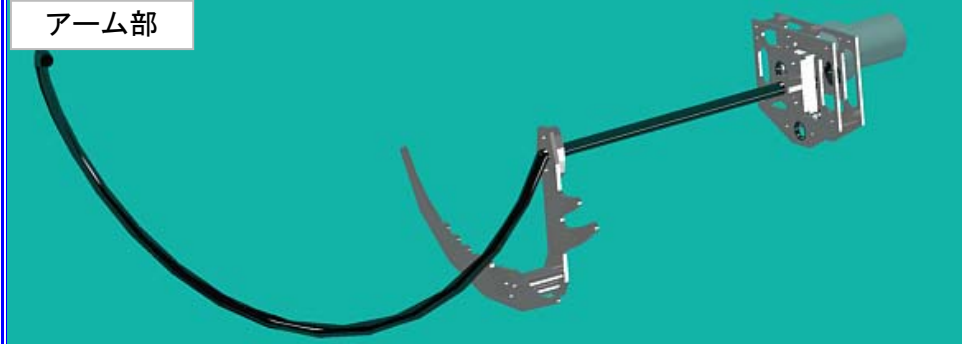
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。

スタート時サイズ：縦×横×高さmm:170×345×690mm
 スタート後サイズ：縦×横×高さmm:855×545×170mm
 タミヤの380モータを脚用に片側に1つずつ、アームユニットに1つずつ。全て合わせて4つ使用しています。また、バッテリーにはニッカドバッテリーを使用しています。

スタート時



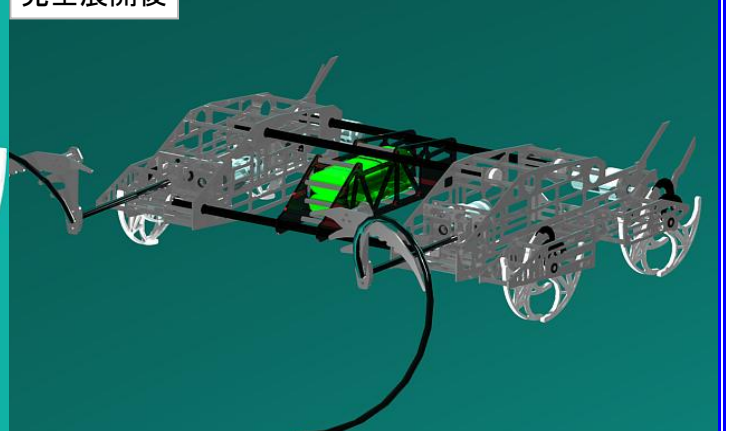
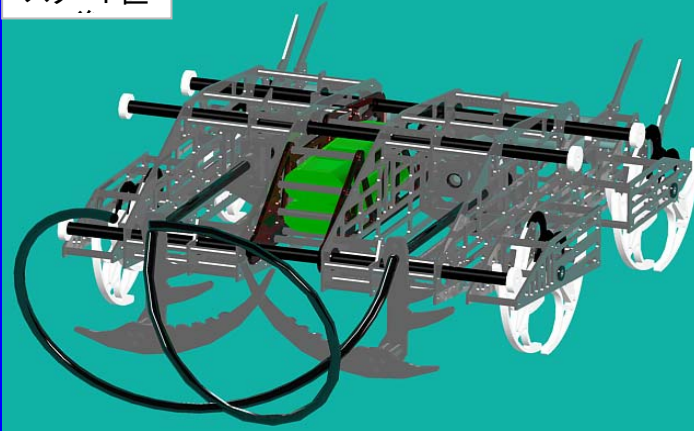
アーム部



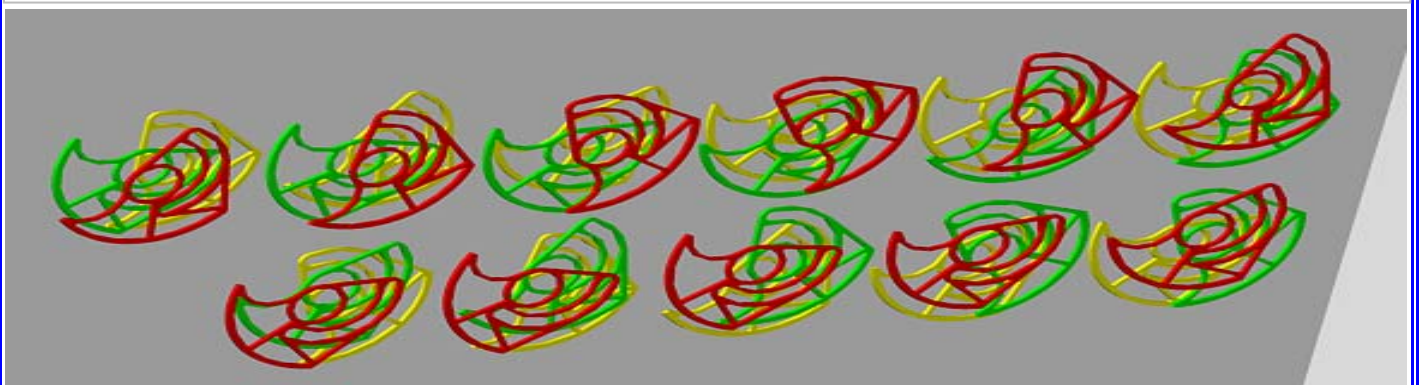
アーム部は上図の物が左右対称に2つあり、2つとも横回転アーム機構を使用し、回転部分の中心から先端までの半径が105mmあります。なので最大上昇点が地面から210mmとなるので、ルールの200mm以上の高さを満たしています。

スタート直

完全展開後



スタート直後は上図左側のようになっており、黒い棒部分に取り付けた押しばねにより、通常走行することで両側のフレームが押し出され、上図右側の図の様に横へ大きく展開します。更に、横に展開した後は、取り付けられたストッパーが外れて、アームボックス自体がレールに沿って機体の前側に大きく伸びます。



脚機構には120°位相のスライダーヘッケンリンク機構を4つ使用しており、円に近い滑らかな移動をすることができます。伝達機構にはベルトを使用しており、効率的に動力伝達することができます。