

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) ビブラフォン ロボット名 振動琴	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。

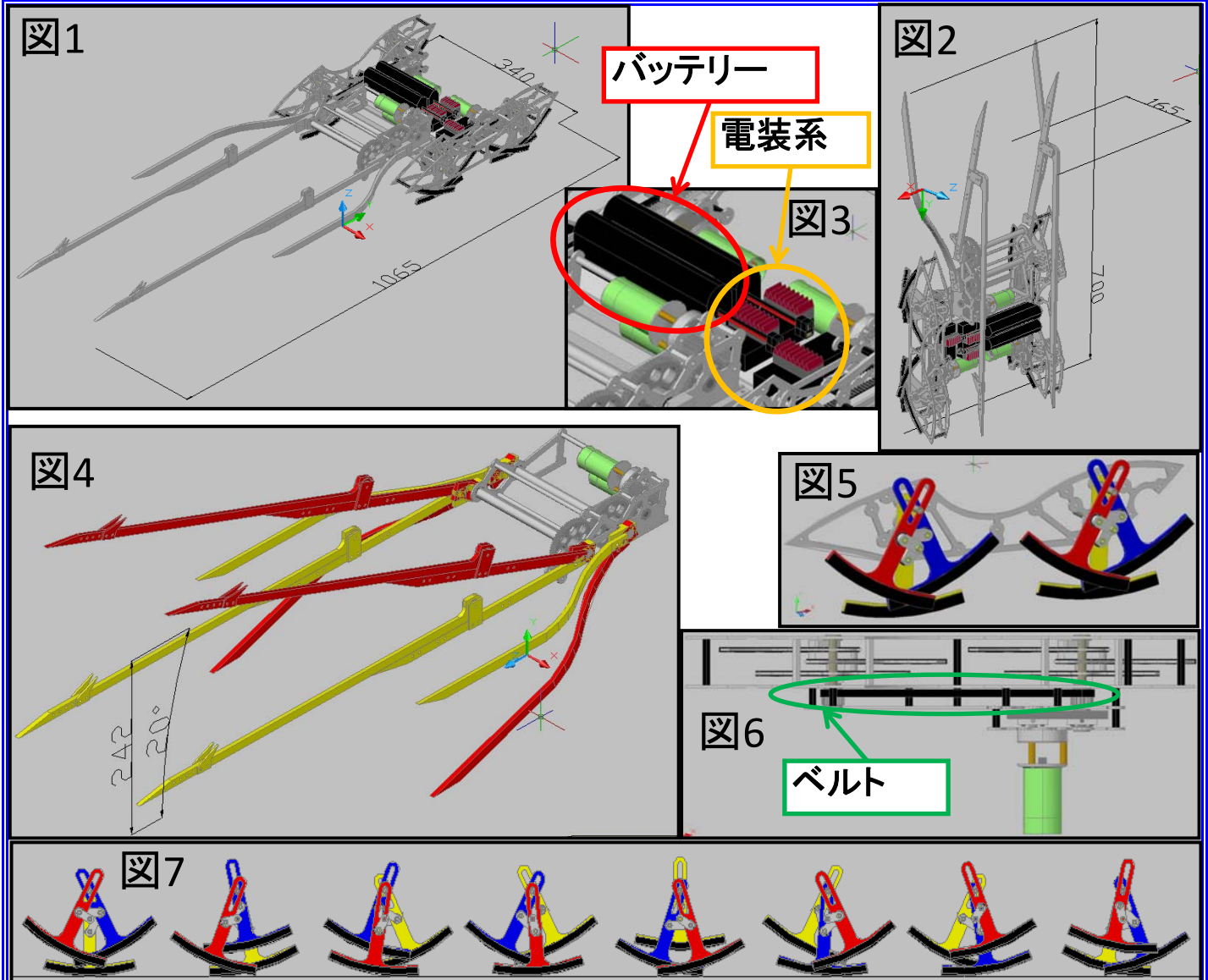


図1...機体の全体図です。脚機構はスライダーリンクを使用し、腕機構にはロッドアームを使用しています。全長1065mm、横幅340mmです。モータは全部で4つ使用しています。

図2...スタート時のサイズです。縦幅は165mm、横幅は340mmです。アームを折り曲げて、高さを700mmに収めています。

図3...機体の内臓部分です。赤丸で示した部分がバッテリーで、ニカドバッテリー2400mAを2本使用しています。黄丸で示した部分が電装系で、OPTION no.1のクローラー用アンプを使用しています。

図4...腕機構の図です。黄色で示したものが通常状態で、赤色で示したものが20° 動かした状態です。ロッドの長さが709mmあるので20° 動かすことにより地面から200mmを超えることができます。自滅防止にカウンターアームを装着あり、メインアームに連動して稼働します。それぞれの先端を丸めることにより、安全面に考慮しています。腕機構にはマブチ社の380モータを二つ使用しています。

図5...脚機構の図です。スライダーリンク機構の3枚脚を片側2脚、全部で4脚搭載しています。脚の45° ずつの変化を図7に示しました。脚に溝ゴムを付けることにより、安全面に考慮しています。脚機構にはマブチ社の380モータを片側一つ、両側で二つ使用しています。動力の伝達は図6の緑丸に示したようにベルトで行います。

今回はネット等が禁止なので絡みやすいパーツは搭載しておりません。

ロッドはアルミ製のものと、ポリカーボネート製のものを用意します。アルミ製のロッドを使用するときはロッドを2本から1本に変更します。