

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

添付あり

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) ケイサイチヨンニシユウロクシキ | 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) チームケイサイチヨン |
| ロボット名 K314-26式 | Team-K314 |

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。

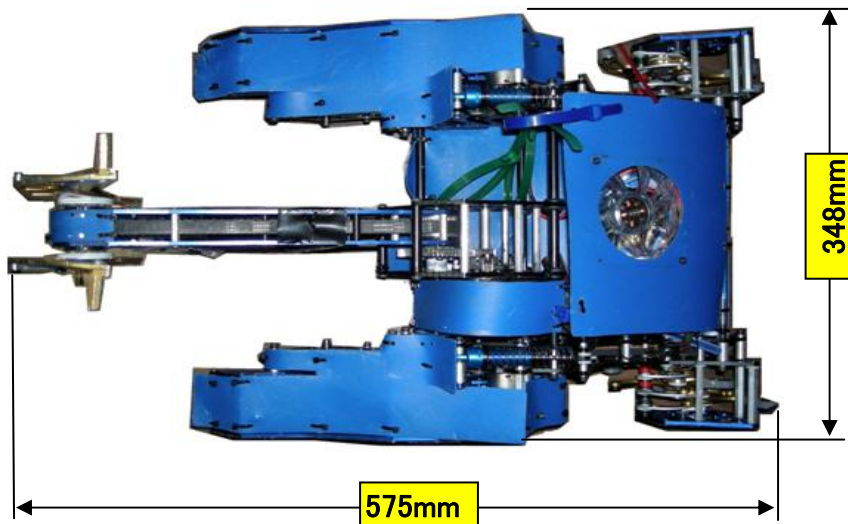
<スペック>

- 【計測時】長さ:240mm、幅:348mm、高さ:694mm
- 【戦闘時】長さ:575mm、幅:348mm、高さ:335mm
- 【重量】3495g
- 【脚】ヘッケルリンクを用いた12脚構造
(120度位相3枚1セット×4ユニット)
- 【アーム】ブレード無限回転式アーム
- 【380モータ】脚:4個(RH側=2個、LH側=2個)
アーム:4個
- 【電装】受信機×1、ラジコン用アンプ MC401×3
ラジコン用7.2Vニッケル水素バッテリー×2
(直列で14.4V)

<機体コンセプト>

高速機動が可能な脚による突撃と
回転ブレードのアームによる攻撃力で
数秒で勝負を決める事をコンセプトとしています。
基本構造は、17回大会へ出場させた機体に
サスペンション機構を追加し
障害物でのロスによる突進力低下を改善しました。

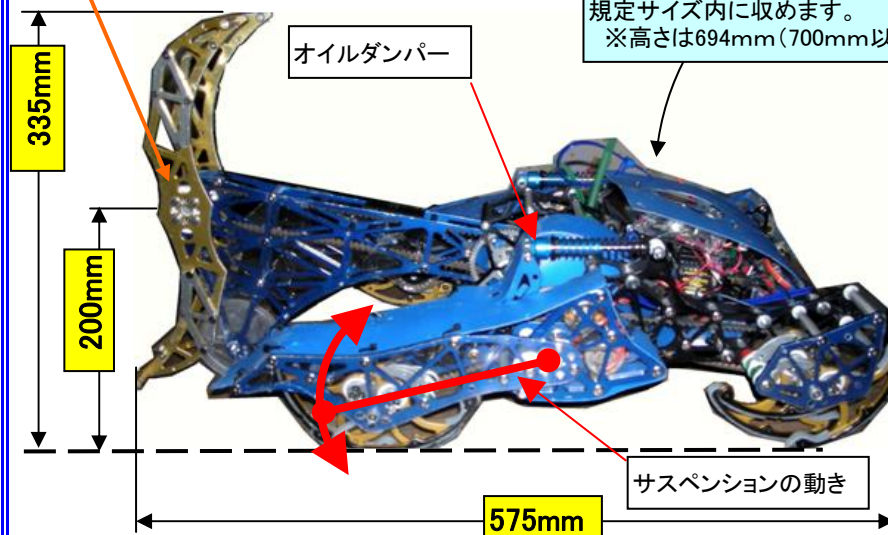
★機体全体の構成・脚構造・アーム構造は
別途添付資料にて説明します。



ブレード部分が無限回転することにより
地面から20cmの高さを任意のタイミングで
通過させることが可能なアーム構造となっていま
す。

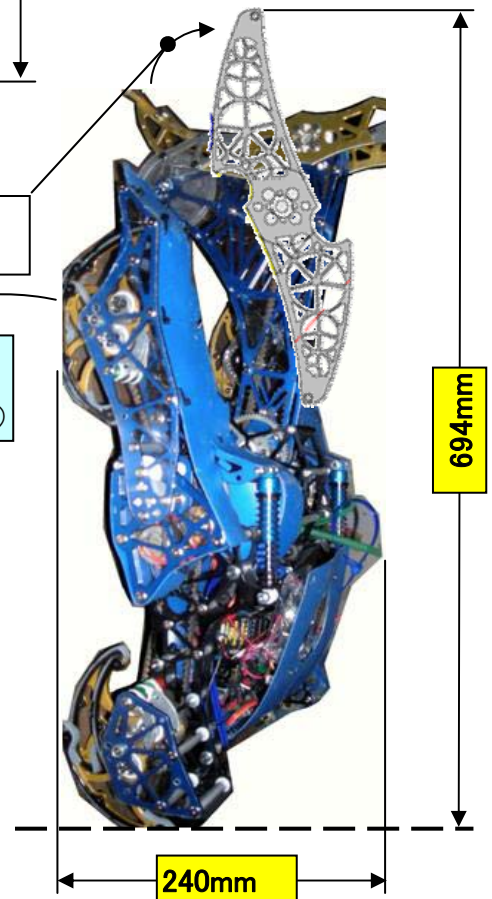
スタート時はブレードを
上に向けて置きます。

計測時は機体を立てて置き
規定サイズ内に収めます。
※高さは694mm(700mm以下)



オイルダンパー

サスペンションの動き



5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図 (添付別紙)

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。

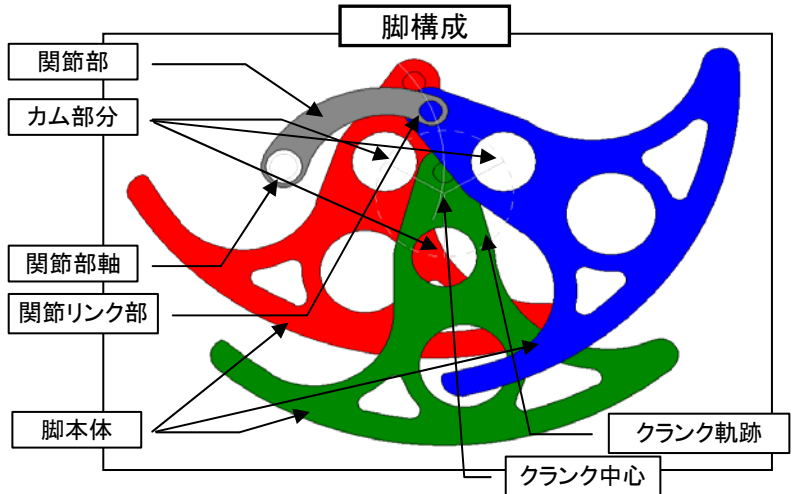
Ver1.0

| | |
|--|--|
| ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ケイサンイチヨンニジュウロクシキ ロボット名 K314-26式 | 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) チーム ケイサンイチヨン Team K314 |
|--|--|

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。

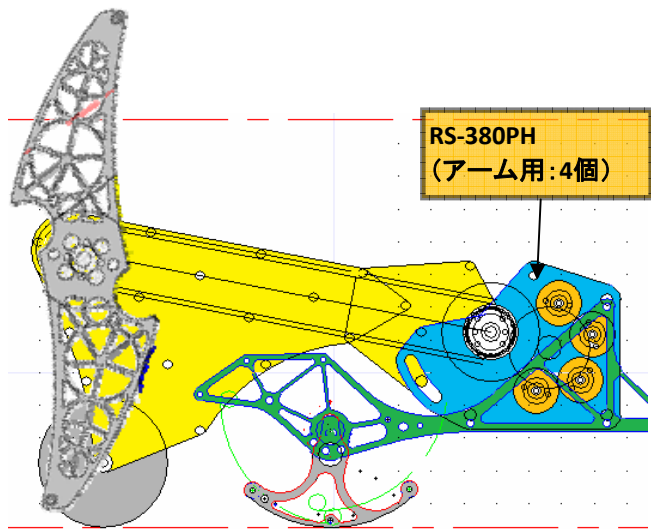
<脚機構>

ヘッケンリンクを用いたクランク角120度位相3枚1セットで1ユニットとなる脚になっています。脚本体にカムを通し、それをクランクで回転させ同時に関節リンク部で動きを拘束する事で右記のような往復角運動の軌道をさせます。動力伝達は、モータからギアとベルトを用いて脚へと伝達させます。



<アームユニット>

380モータを自作ギアで減速し、シャフトからベルト駆動で無限回転のブレードに伝達します
モータ数 : RS-380PH × 4
備考として
・ブレードや側板の全てに面取りを施し危険の無いようにしています



ベルトで動力を脚に伝達する。

脚ユニット(RH側)

アームユニット

RS-380PH (脚用:2個×R/L)

ベルトで動力をアームに伝達する。

脚ユニット(LH側)

電装スペース

バッテリースペース

