

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

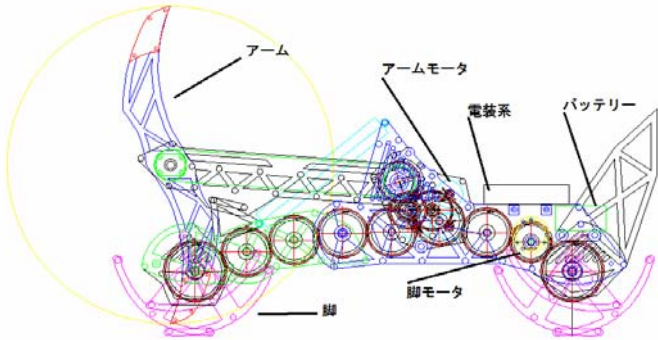
添付あり

Ver1.0

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・協賛企業が理解可能な形でまとめてください。

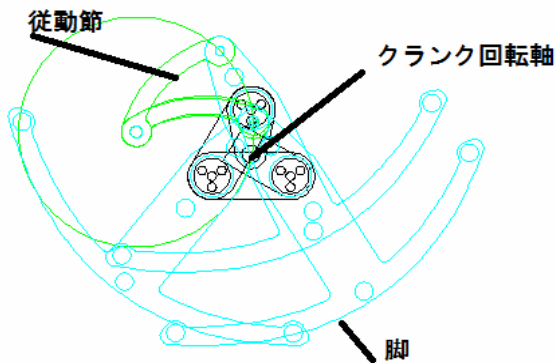
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) シラヌイ ロボット名 不知火	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) トウキョウデンキダイカクシトウセイキョケンキュウブ 東京電機大学自動制御研究部
---	---

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。



不知火 スペック

- ・脚…四節リンク
- ・脚モータ…マブチ380PH(左右で各1個使用)
- ・アーム…回転ブレード(無限回転機構)
図からもわかるようにアームは任意で20cmをこえることが可能
- ・アームモータ…マブチ380PH(最大4個まで搭載可能)
- ・バッテリー…Ni-Cdバッテリー7.2V×2本
- ・重量…3500g
- サイズ(初期姿勢)
 - ・縦230mm×横350mm×高さ640mm

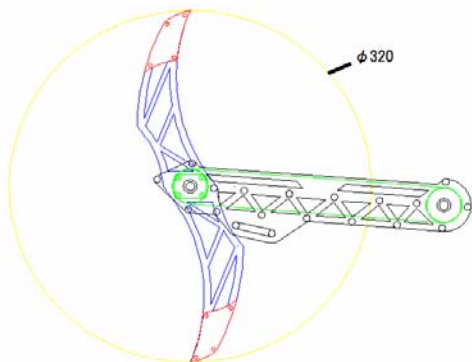


脚機構について

図のようなクランクとリンクを用い脚部に往復角運動を行わせています。

四節リンクを用いることによりスライダーリンクより摩擦の効率がよい脚になります。

この脚を4ユニット用い計12枚の脚で歩行します。



アーム機構について

図のようなブレードを高速回転させ相手を弾き飛ばします。

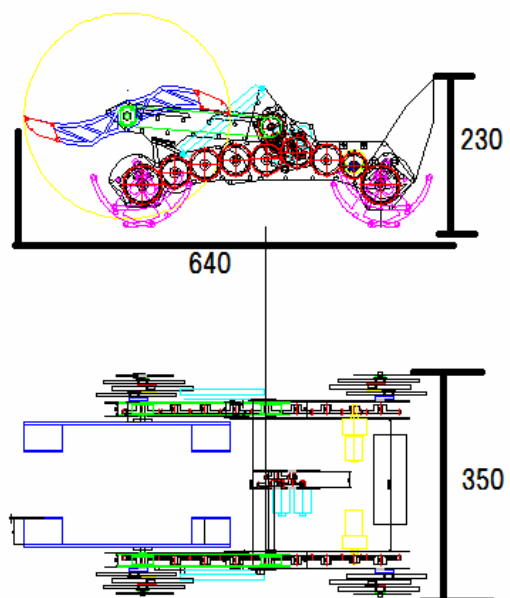
図からもわかるようにアームは任意で20cmを超えることが可能です。

このユニットを2ユニット用い計2枚のブレードで相手を攻撃します。

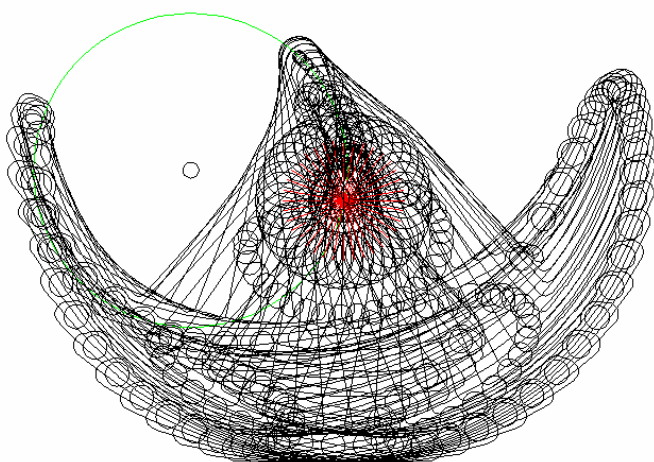
不知火 補足資料

①サイズ(初期姿勢)

・縦 230mm×横 350mm×高さ 640mm



②脚機構 軌跡



常時接触しておらず、往復角運動をしていることから歩幅を形成していることが分かる。