

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) アスカロン ロボット名 アスカロン	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。

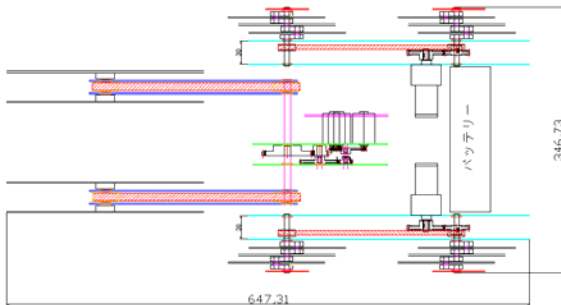


図 1. 上から見た全体図

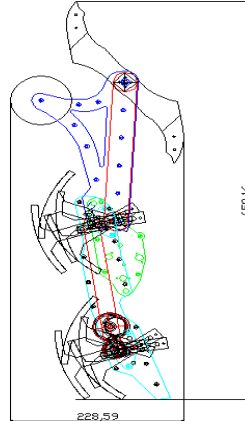


図 3. 横から見た立ちスタート

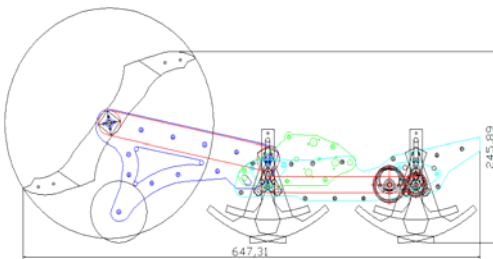


図 2. 横から見た全体図

全体のイメージは図 1, 2 のとおりです。全長 647.31mm 幅 346.73mm 高さ 228.59mm (スタート後)。

スタート時は図 3 のように立ちスタートするので規定サイズには収まります。バッテリーはニッカドのものを

アーム部分の下には補助としてキャスターを使用します。

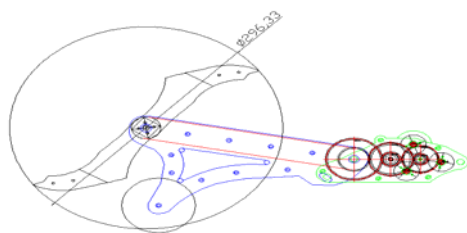


図 4. 横から見たアーム構造

腕構造は回転式で、四枚のブレード回転です。この動作により相手をはじき飛ばします。

図 4 の大きい円は回転するブレードの軌跡です。ブレード部分の長さは 296.33mm なので地面から 200mm の高さを通過します。

腕には 380 モーターを三つ使います。

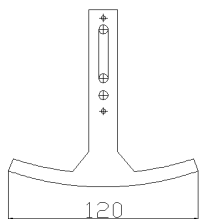


図 5. 横から見た脚

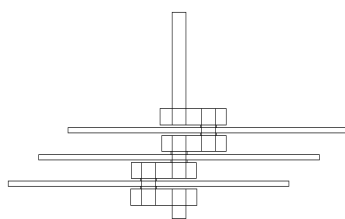


図 6. 上から見た脚構造

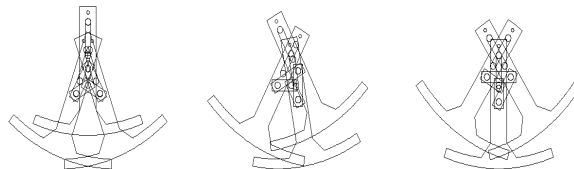


図 7. 脚の軌跡

脚の基本構造は 120° スライダーリンクです。図 5 で示した脚を 3 枚、クランクと組み合わせ (図 6 参照)、クランクの中心を軸に脚が振り子のように動きます (図 7 参照)。脚の数は左右前後に二本ずつ使用します。

脚に使う 380 モーターの数は計二つです。