

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) カノープス ロボット名 カノープス	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。

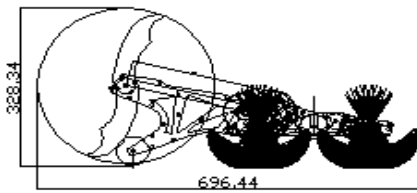


図1 横から見た図

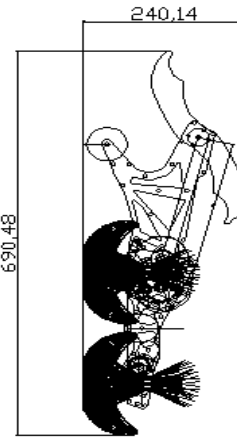


図3 スタート時の状態の図

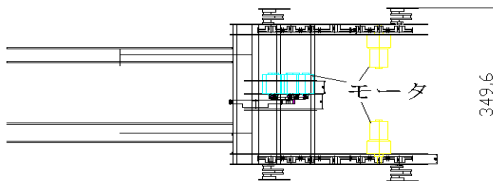


図2 上から見た図

機体の大きさは 全長 696.44mm ばば 349.6mm 高さ 328.34mm(スタート後)。

スタート時は図3のように機体を立たせるので高さ 690.48mm、縦 240.14mm となり規定サイズ内に入ります。

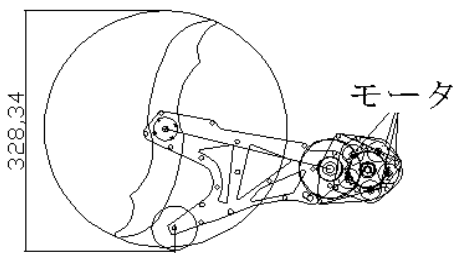


図4 腕機構の横から見た図

腕機構は回転式で、4枚のブレードで相手を弾き飛ばします。

図4の円はブレードの軌跡です。ブレードの長さは328.34mmなので地面から200mmの地点を越えます。

腕には380モーターを5つ使います。

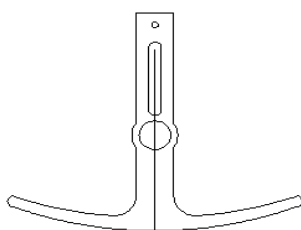


図5 横から見た脚

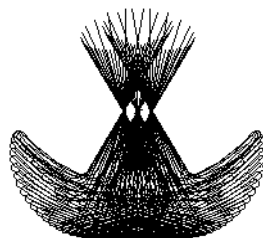


図6 脚の軌跡

脚の基本構造は120°スライダリンク機構です。図6のように動き移動をします。脚の数は脚の左右前後に3本ずつ使用します。

脚に使うモーターは380モーターで計2個使います。