

5月6日(金)必着

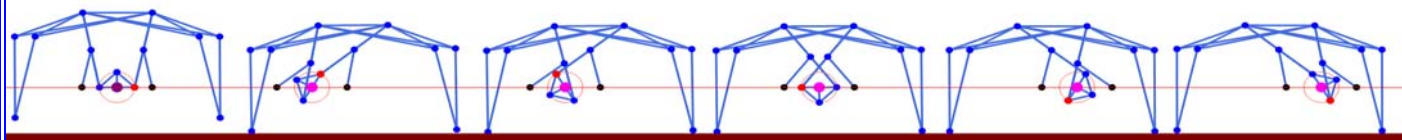
ロボットの構造概略図

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) リフルアジゼロボオー ロボット名 REFL-AZI04	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) トウヨウダイガクロボットケンキュウカイ 東洋大学ロボット研究会
--	---

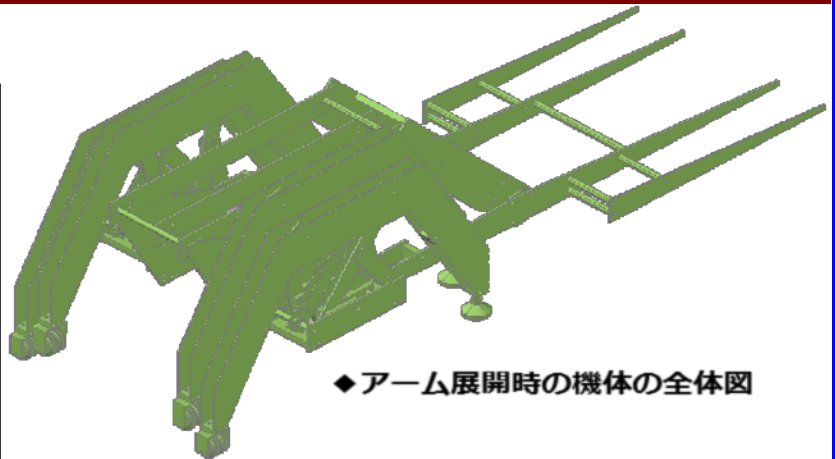
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。



◆足機構の動き

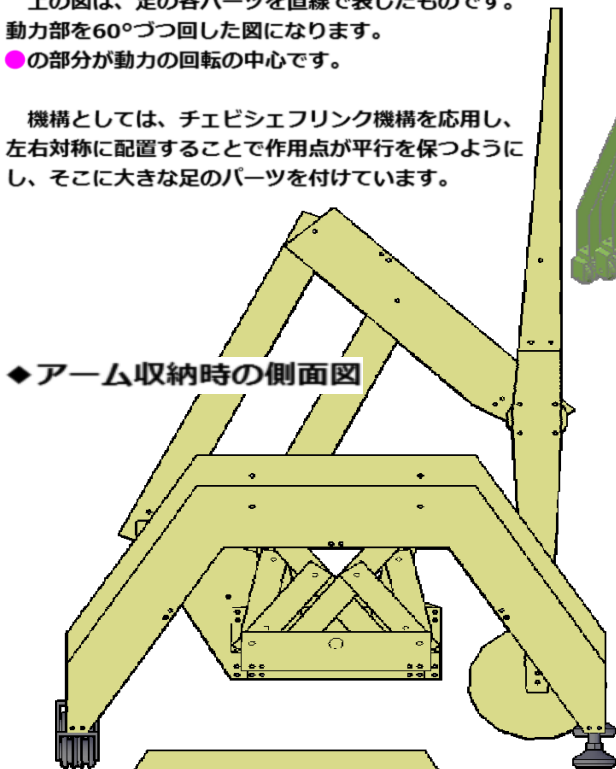
上の図は、足の各パーツを直線で表したものです。  
動力部を60°づつ回した図になります。  
●の部分が動力の回転の中心です。

機構としては、チェビシエフリンク機構を応用し、  
左右対称に配置することで作用点が平行を保つようにし、そこに大きな足のパーツを付けています。



◆アーム展開時の機体の全体図

◆アーム収納時の側面図



◆アーム展開時の機体の全体図(上図)

◆アーム収納時の側面図(左図)

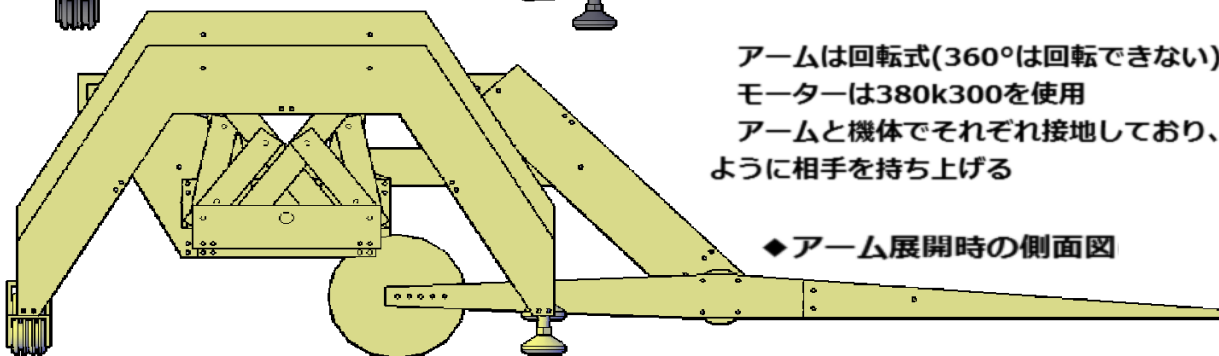
全長333[mm] 幅246[mm] 全高554[mm]

◆アーム展開時の側面図(左下図)

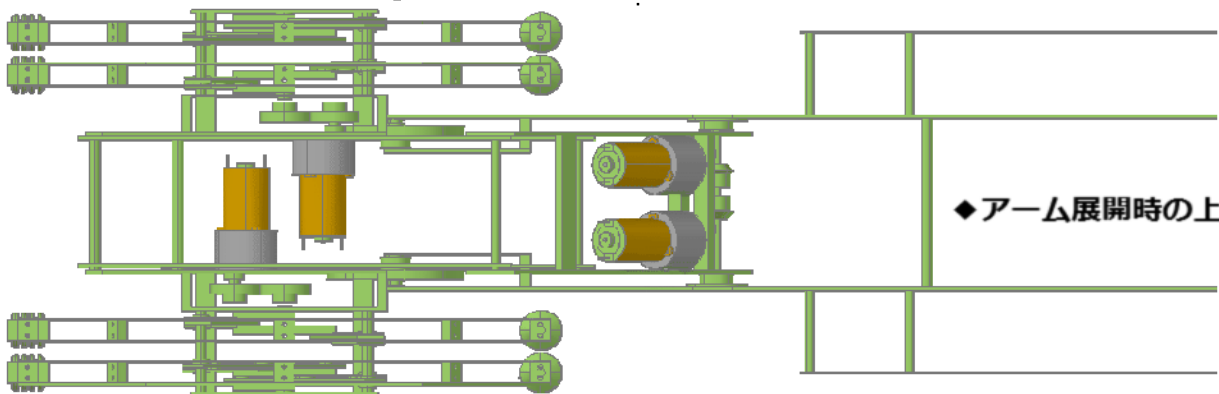
全長726[mm] 幅246[mm] 全高227[mm]

◆アーム展開時の上から見た図(最下図)

アームは回転式(360°は回転できない)  
モーターは380k300を使用  
アームと機体でそれぞれ接地しており、テコのように相手を持ち上げる



◆アーム展開時の側面図



◆アーム展開時の上から見た図