

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

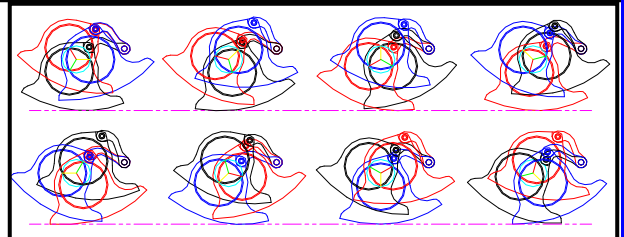
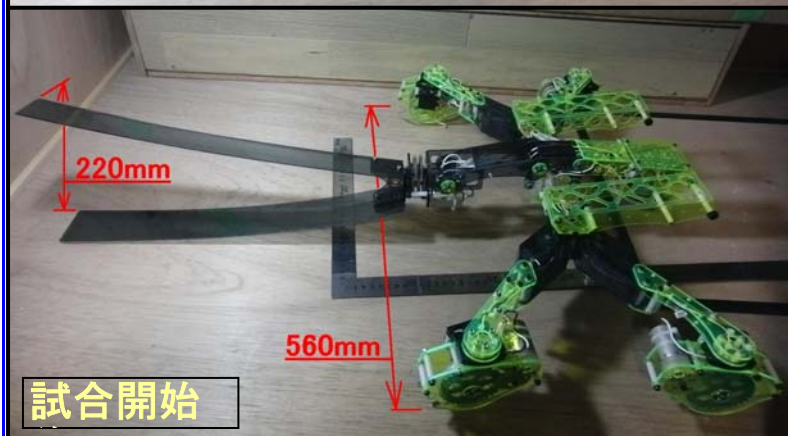
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ミヨウコウ ロボット名 明光	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) フーヴァーシステムス FuverSystems
---	---

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。

コンセプトは「彩る」。本機は運用(操縦、整備、輸送、保管)と防御、転用について着目し、主に次の4機能を付与しています。可変展開機能(輸送、保管)、全方向移動(操縦)、モジュール構造(整備)、受動可動機能(防御)。特に前者2つはプログラム制御を加え制御モジュール化することで、これらの異分野への転用が可能になり今後の発展が期待できます。実際の効果として機動力、操縦性、攻撃力、防御力、整備性の向上に寄与しています。



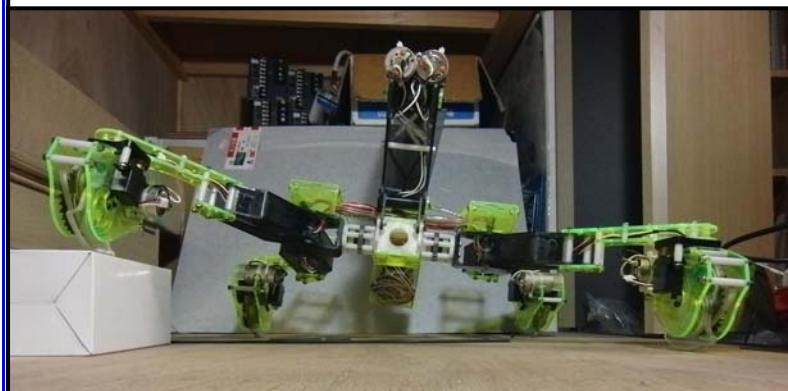
脚機構には120°位相のカムヘッケンを採用している。ここで使用しているカムはボールベアリングの構造を有しており、摩擦の大幅な軽減を担っている。各脚ユニットにRS380PHを1発づつ配して4WDとなっ



一般的に機体が大型化すると相手の攻撃に対して寸法的影響が小さくなるため転倒しにくくなる。しかし大型機はその機体寸法から輸送や保管の関係上運用が困難だった。この問題に対処すべく本機は可変展開機能を有しており、350x250サイズから試合開始後に350~400x560mmに展開し行動する。これにより試合時には大型機でありながら輸送や保管時には小型機の空間で収納できる。腕機構は、2連装のRS380PHを駆動源とする横回転型を採用しており、横回転腕機構と展開機能と併用することでより効果的な攻撃が可能になっている。



全独立ステアリングを装備し連動させることで、全方向移動を可能とし、機動性の向上を図っている。また、超信地旋回時に全対向させることで、旋回速度が大幅に向上する。



本機は受動可動機能の一環としてデフギヤ用いて左右脚ユニットと中央ユニットで相対的にねじれる構造にしており、地形に合わせて全脚ユニットが常に接地し、安定した姿勢を確保している。相手機からの攻撃に対しても有効な回避・防御手段になっている。