

5月6日(金)必着

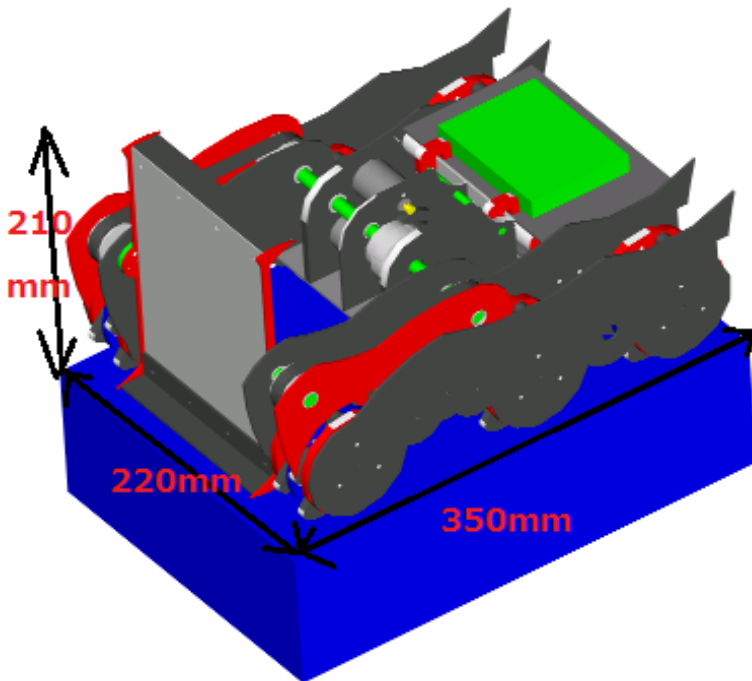
ロボットの構造概略図

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) カカリビ ロボット名 療	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) リツメイカンダイガクロボットキシユツケンキュウカイ 立命館大学ロボット技術研究会
---	--

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。



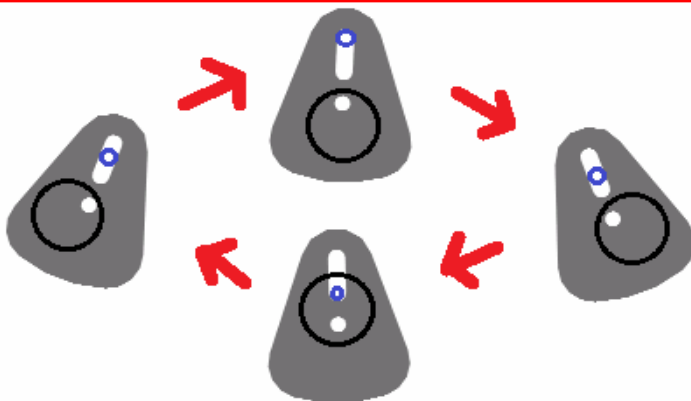
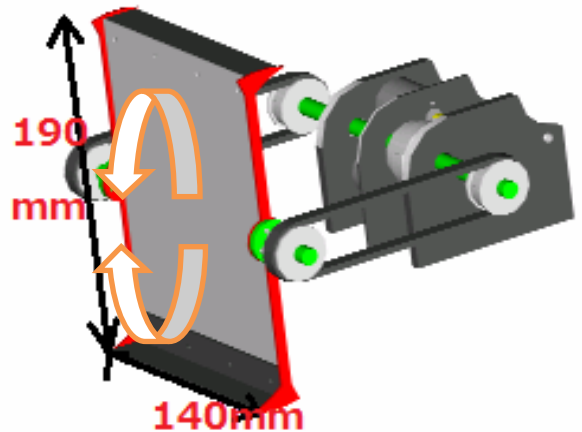
<全体図>

ロボットのスタート時のサイズは縦350mm、横220mm、高さ210mmです。スタート後は高さが200～210mmとなります。重さは約3.5kgです。

バッテリーはNi-MH7.2Vバッテリーを2個直列します。脚用に380モータを左右に1個ずつ、腕用に380モータを3個並列させて駆動させます。マシンの部品の角は全て半径2mm以上の丸みを付け、安全性を考慮しています。

<アーム機構>

腕機構は一枚の回転シールドです、シールドの大きさは縦190mm、幅140mmです。左右2枚の回転するブレードの間に板(シールド)を貼ることで**攻撃範囲、防御範囲、堅牢性、安全性**を高めた回転アームです。アームは**210mm**の高さを通過します。

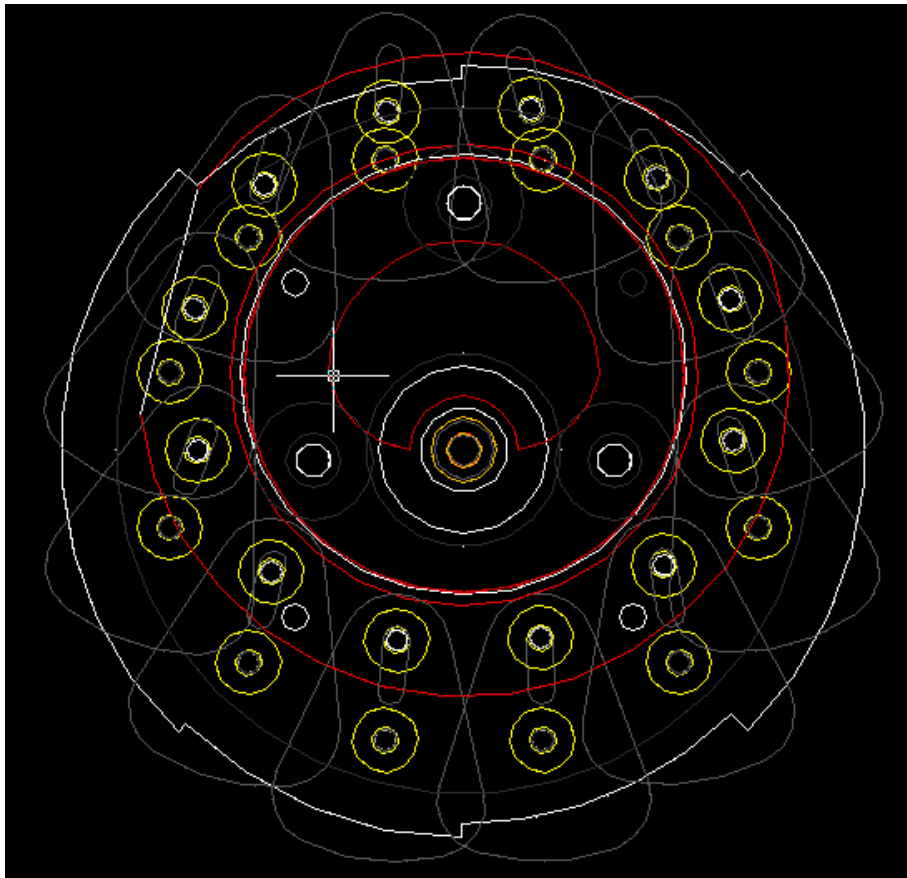


<脚機構>

六セットの**スライダーとクランク**を組み合わせた脚を配置しました。左の図が脚機構の軌跡の簡略図です。この機構を利用し、**往復角運動**ができ、**段差の大きい障害物を容易に渡ることが**できます。

療の脚構造の図示：

以下が図示になります



脚の CAD 図です、書類の図は分かり易く、簡易に作り
ました。ご覧のとおり、六足の小型クランクを連続配置した
ものを二層作り、位相をずらすことにより零点接地を目指
した、「かがり脚」という新たに自分が設計した脚機構です
この回りスライダークランク機構を使用することによって、
足先端が地面に対して歩幅を創ることができ、そのリンク
機構を使って揺動運動（往復角運動）が実現できました。
煩わしいことをさせて、申しわけございませんでした。ぜ
ひとも、大会に参加させてください、お願いします。