

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。

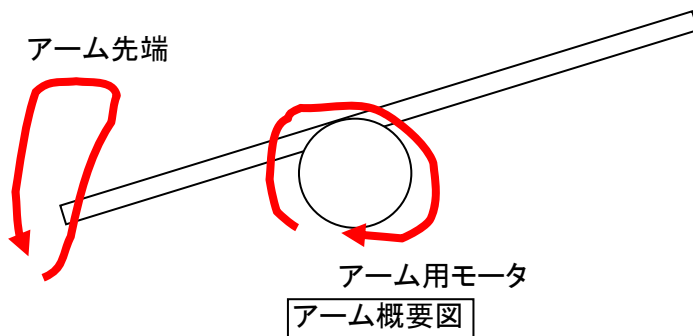
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ファーラップ ロボット名 Phar Lap	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) アツミ/キカイコウギョウ 安曇野機械工業
--	--

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。

貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※このページには必ず構造概略図を記入してください。
※2ページ以上になる場合は、右赤枠の注1をお読みください。



- ◆全体
 - ・全長370mm(計測時240mm)
 - ・全幅340mm
 - ・全高100mm(計測時400mm)
 - ・重量3050g
 - ・7.2Vニッカド電池×1使用
 - ・指定モータ×5使用
- ◆脚
 - ・指定モータ×4使用
 - ・偏芯カム
 - ・スライダクランク機構120° ずらし
 - ・1ユニット3足×4=12足

脚部品2は、スライダ部にピンが接触し、穴部に脚部品1が接触する。脚部品1が無限回転することで、脚部品2を変位させる。脚部品2の円弧部が、卵型の軌道を描き、歩行機構となる。
- ◆腕
 - ・指定モータ×1使用

左図のようにリンクを組む事で、アーム先端を楕円状に動作させる。アーム先端の上下動は、20cm以上の範囲となる。
- ◆その他
 - ・転倒防止ガイド付き

