

5月22日(金)必着

ロボットの基本設計書

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。

競技規則を確認した

添付あり

Ver1.0

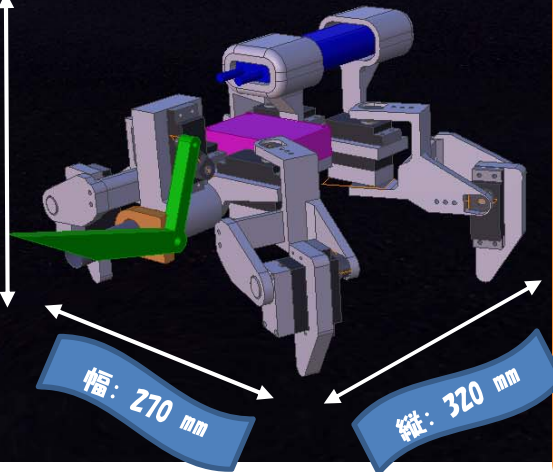
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ソラトブカメ ロボット名 空飛ぶ亀 すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) チュウオウダイガクセイミツキカイクウガケンキュウブオービー 中央大学精密機械工学研究部OB
---	---

電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

ロボットは試合の進行が速く、使用した際にも怪我に気を付けてください。

ロボット解説

高さ: 205 mm



空飛ぶ亀

脚: シリアルリンク機構
使用サーボモーター
MG996 × 8個

アーム: スライダクランク
使用サーボモーター
MG996 × 1個

制御マイコン
Arduino pro mini

バッテリー
7.2Vニッカド充電電池 × 1

重量: 2050g

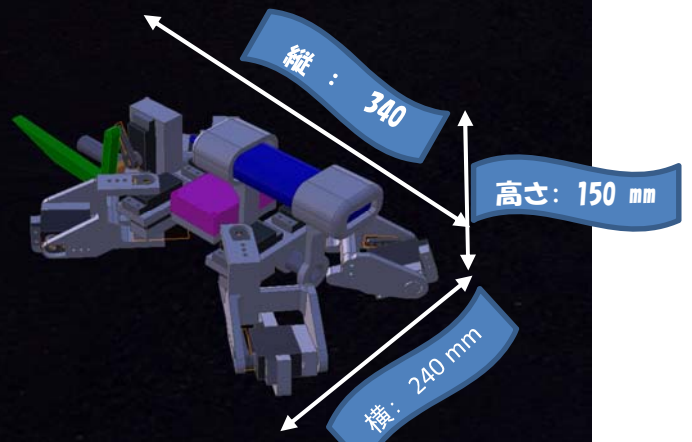
歩行動作解説
1本の脚に対して2個のサーボモーターを使用

1. 対角線上の脚を上げ
2. 脚を前に送り
3. 再び接地し
4. 引き寄せる

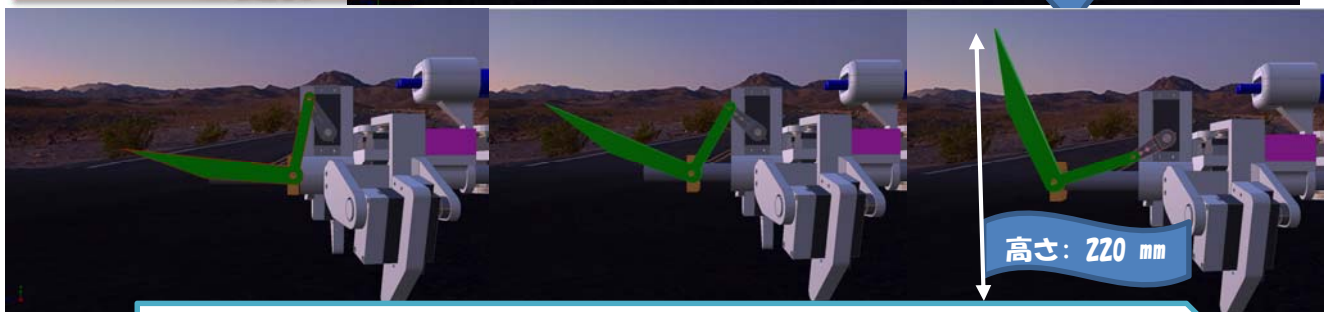
この動作を繰り返す事により、爬虫類のように歩行する

スタート姿勢

スタート姿勢解説
脚を収納する事により規定サイズ内に収まる事が可能となる



アーム動作



アーム解説

サーボホーンにピン接続された緑色の従属節が、機体中心を通るパイプをスライドする事により、相手の機体を持ち上げる。

アームはサーボ位相が90度の時、地面から220mmに達する

注意!

空は飛べない!