

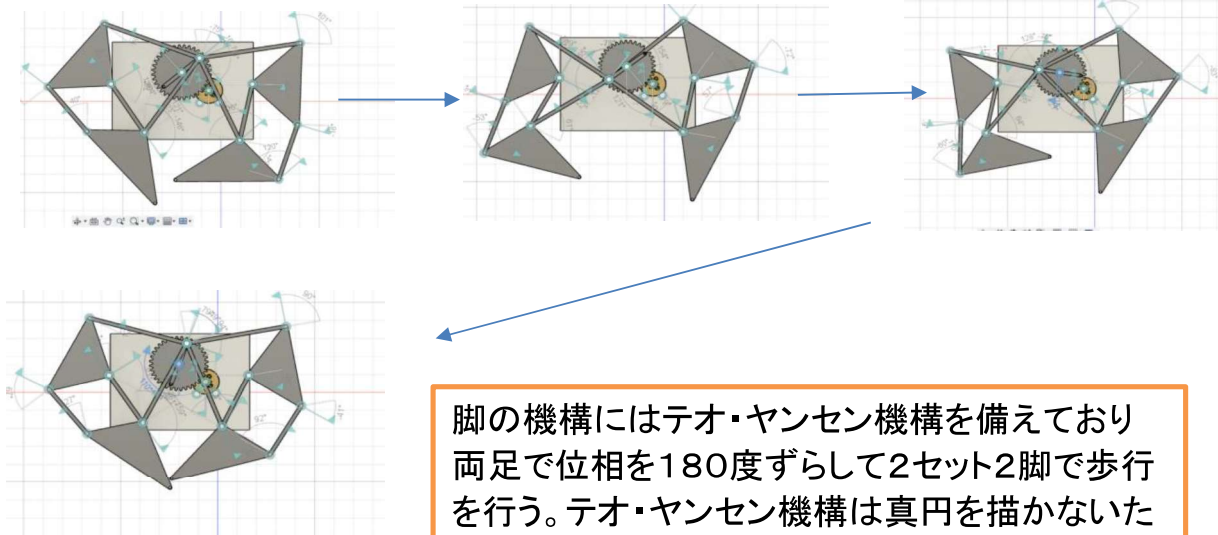
5月19日(金)必着

ロボットの基本設計書(添付シート)

A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

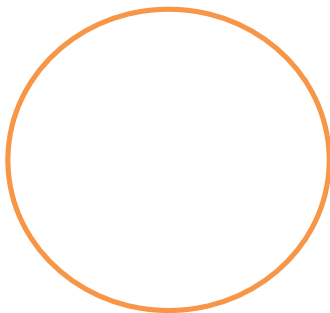
添付

脚機構

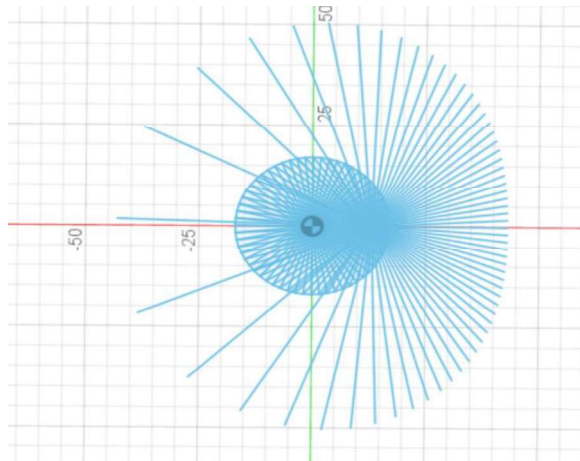


脚の機構にはテオ・ヤンセン機構を備えており両足で位相を180度ずらして2セット2脚で歩行を行う。テオ・ヤンセン機構は真円を描かないため規定を満たしている。

腕機構



比較用の円



回転アームはスライダリンクを使いクランクにコンロッドを組み合わせる事で回転を行っており偏心させる事により真円にならないように工夫を行っている。真円ではない事を説明するために回転する部分を多くしているが実際には二つの回転アームを回転させている。また、タイミングベルトを歯車にかけて伝達させる事でアームを回転させる。