

5月8日(金)必着

ロボットの構造概略図

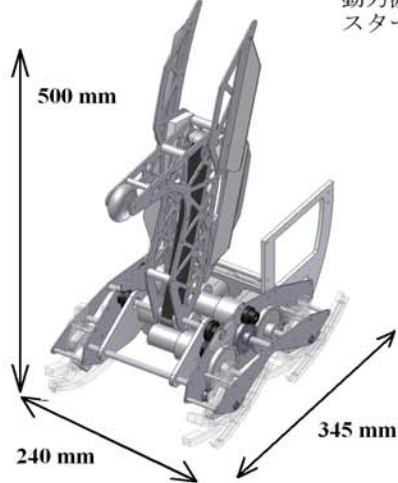
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ)キク ハナミザケ ロボット名 菊 Hanamizake	キャプテンが所属する会社or学校の名称(フリガナ) (フリガナ)リツメイカンダイガク ロボットキジツケンキュウカイ 立命館大学 ロボット技術研究会
---	---

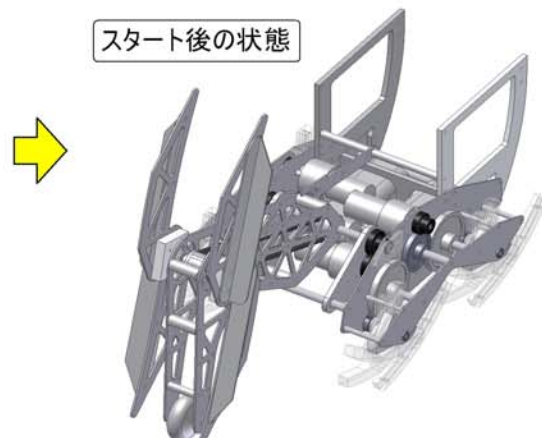
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。

スタート時の状態

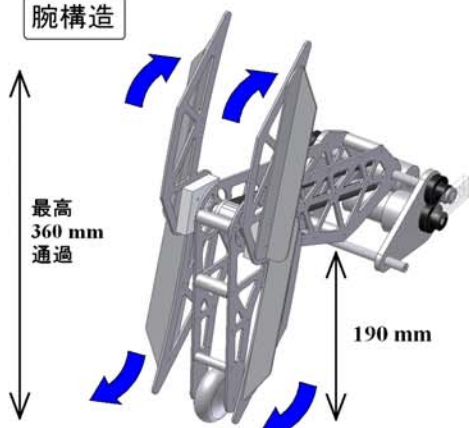
マシンの大きさはスタート時に240mm×345mm×500mmで、重量は3490g以下です。
動力源は7.2Vのニッカドバッテリーを2本使用します。
スタート後に腕機構が前方に倒れます。



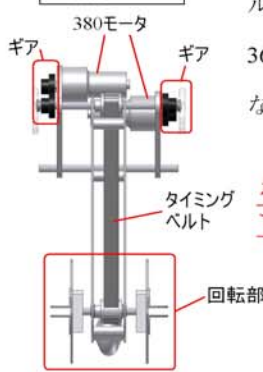
スタート後の状態



腕構造



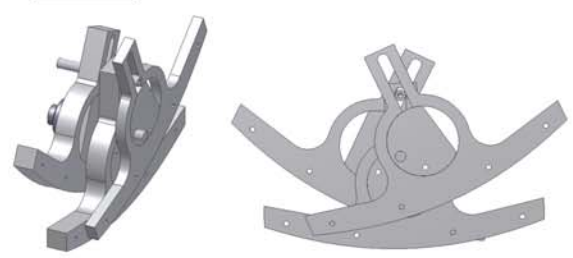
腕機構の上面図



2個の380モータからの動力を、ギア、タイミングベルトを介して、回転部を回転させます。
回転部の回転中心の高さは190mmで、回転部は最高360mmを通過します。
回転部の先端は半径2mmで丸まっていますので、危なくないようにしています。

回転部にL字の部品を取り付け、強度を高めました。角については同様に丸めて、危険でないようにします。

脚構造



380モータの動力がギアを介して、脚機構のカムを回転させます。
カムが回転すると、脚が下図のように動きます。
このような脚が3枚で1組になって、マシン全体で4組取り付けられています。

脚1枚の動き

