

5月4日(金)必着

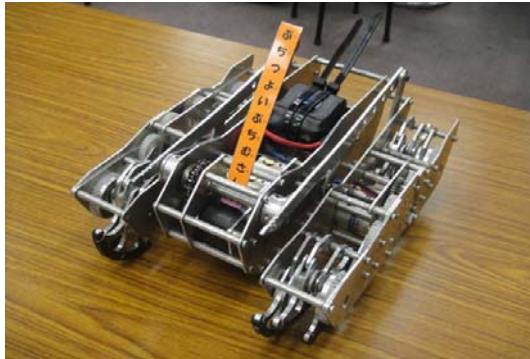
ロボットの構造概略図

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) フチツヨイブチムサシ ロボット名 ふちつよいぶちむさし	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) エムローズ ★Mろーず★(大工大OBち〜む)
--	--

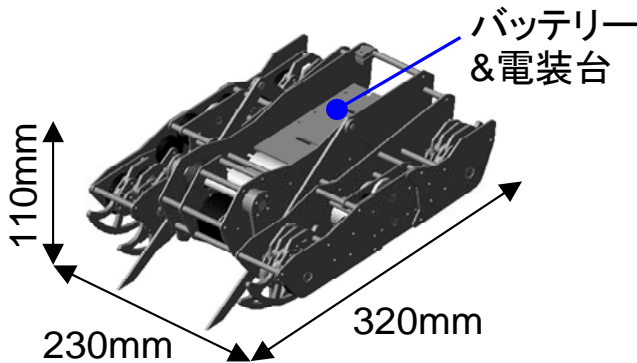
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。



[ロボットの全体図]

- ・戦いに必要な機能をコンパクトにまとめたボディ
- ・走りを重視した足回り

(写真は第18回大会のもの)



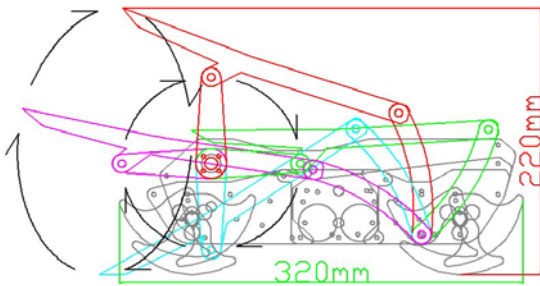
[ロボットの概要]

コンセプト: クランクアームを搭載した小型機
走り回って相手の懐に潜り込む

寸法: 約320×230×110mm

電源: ニッケル水素バッテリー(10.8V)

モーター: 片足に380モーター2個(両足で計4個),
アーム駆動に380モーター4個使用

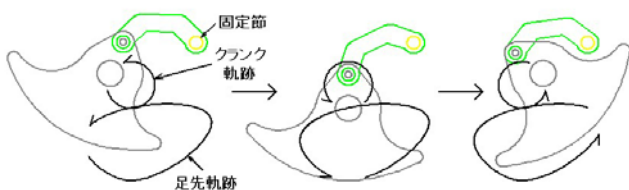


[アームについて]

4節リンク機構を用いたアーム。駆動はモーターを4つ使用。
クランクを回転させて、連続ですくい上げる動作を行う。

計測時はアームを収納し規定サイズに収める(図中緑)。

最上点では地上200mmの高さを越えるように設計(図中赤)。



[脚機構説明]

4節リンク機構を応用した、ヘッケンリンク機構。

リンク(図中緑)の一端を固定し、他端を脚(図中灰色)に接続
脚の穴にはクランクを通して回し、脚を揺動運動させ歩行。

クランクは120度位相で、クランク1つに3つの脚がセット。

このセットを左右2箇所、計4箇所配置。