

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

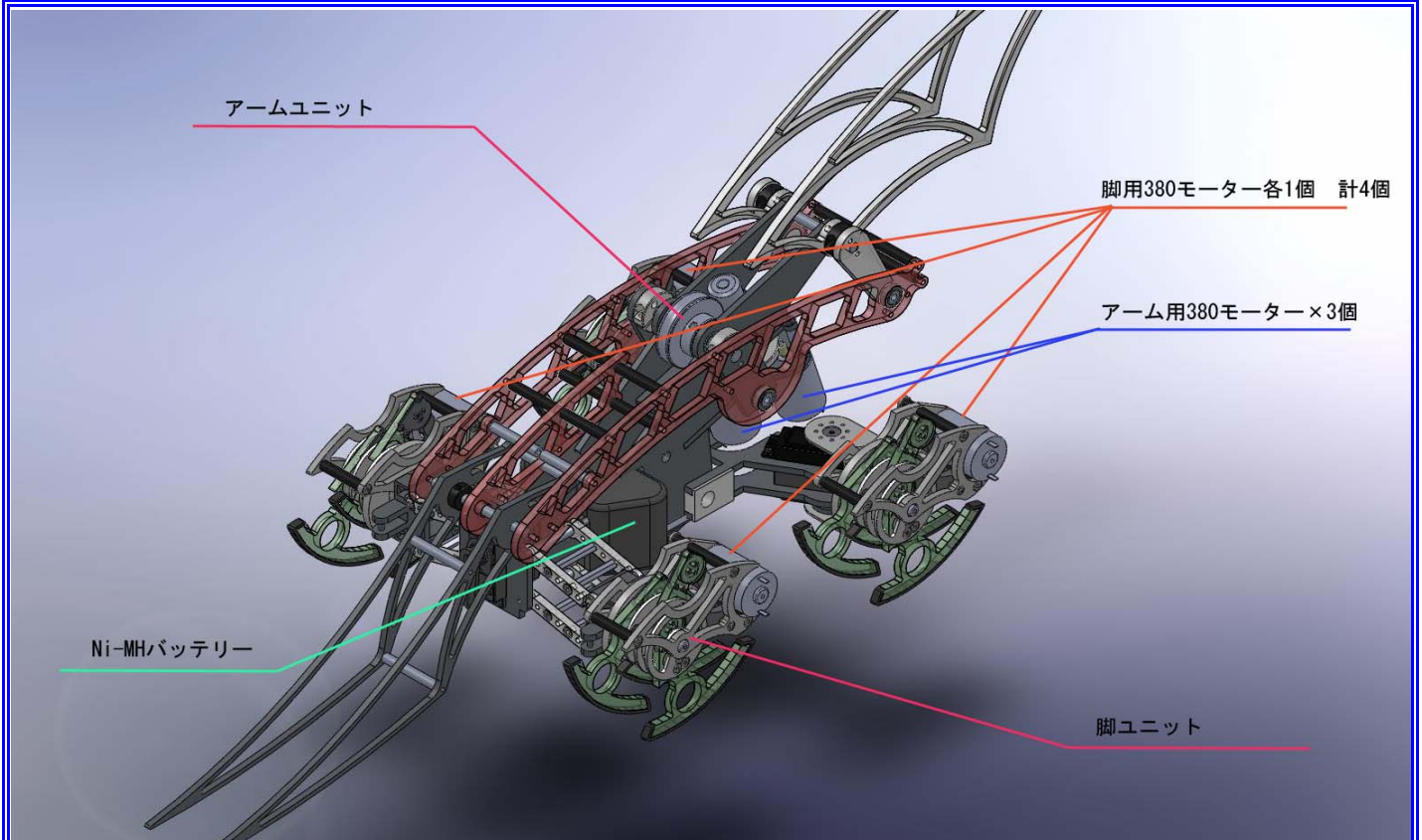
添付あり

Ver1.0

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・協賛企業が短期間で理解可能な形でまとめてください。

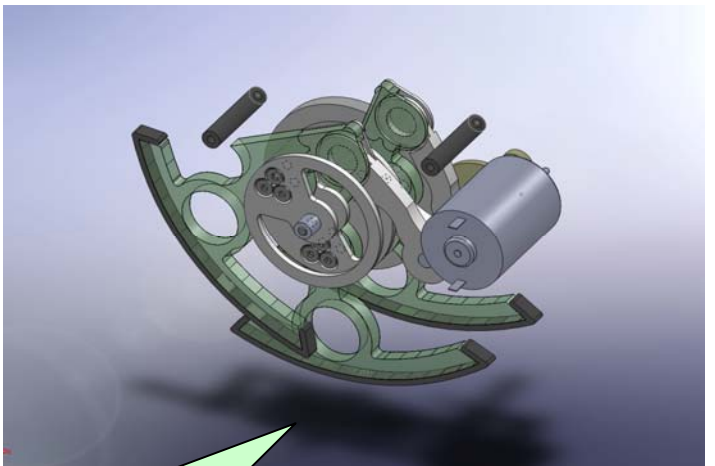
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) セントカルラ ロボット名 セントカルラ	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) チュウオウダイガクセイミツキカイコウガクケンキュウブ 中央大学精密機械工学研究部
--	--

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。



スペック

脚:ヘッケンリンク3枚脚×4  
脚用モーター:マブチRS-380PH×4  
アーム:リンク機構式ロッドアーム×1  
アーム用モーター:マブチRS-380PH×3  
バッテリー:7.2V Ni-MHバッテリー  
サイズ:245mm×345mm×425mm 補足資料参照  
重量:3500g以内(シミュレーションでは2896g)

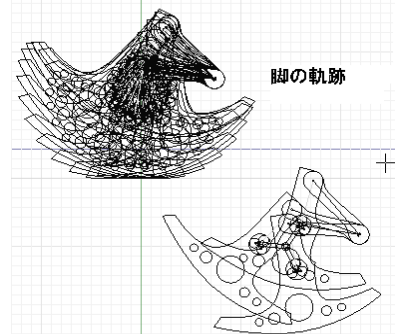


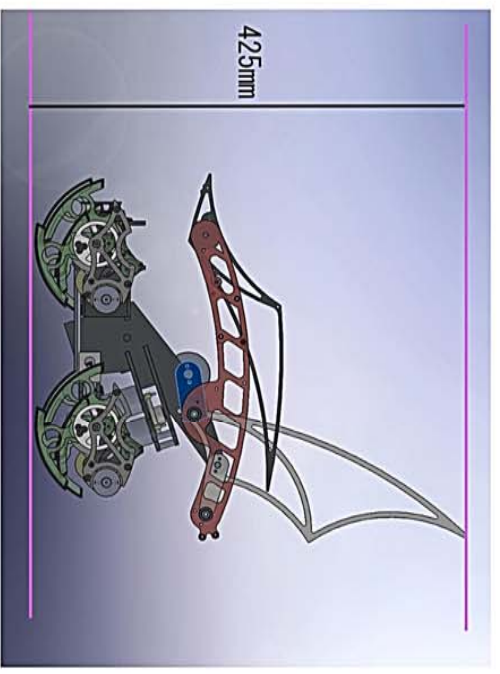
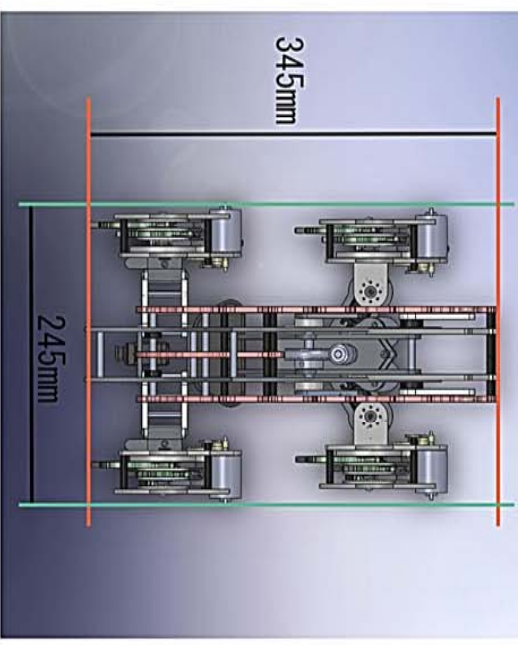
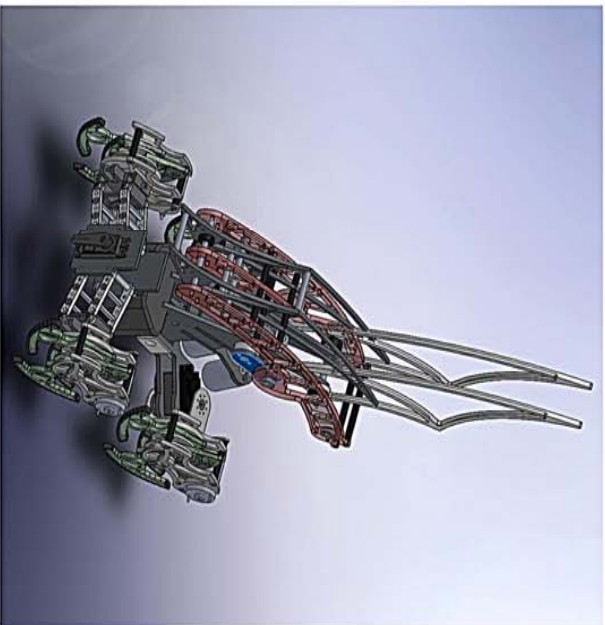
アームについて

アームはリンク機構を用いたロッドアームです。補足資料にクランクを45度ずつ回転させたアームの軌跡を掲載。(紫色の部品が回転クランク、緑色が固定軸につながるレバー、ピンク色がアーム本体) また、任意に200mm以上を通過させる事が可能です。特徴として、機体後方に回転軸を置くことにより、カウンターアームが不要となっています。

脚機構について

3枚(120度位相)のヘッケンリンク機構の脚を採用し、上下運動がないよう最適化している。また、脚板の材料には衝撃に強いポリカーボネートを使用している。





### アームの軌跡

