

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)アレグロ ロボット名allegro	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)トウキョウデンキダイカクシトウセイキョケンキュウブ 東京電機大学自動制御研究部
---	--

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。

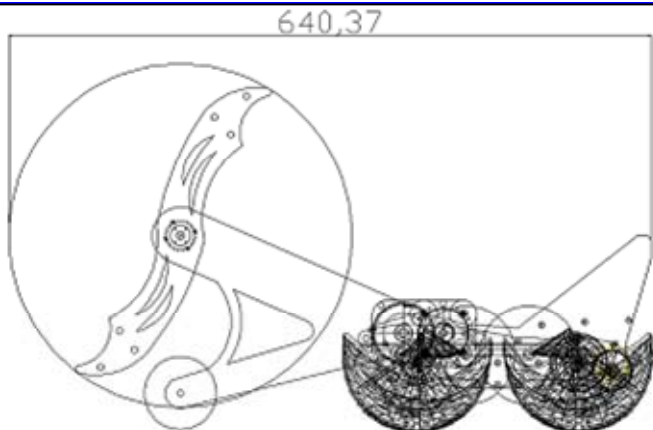


図1 横から見た図

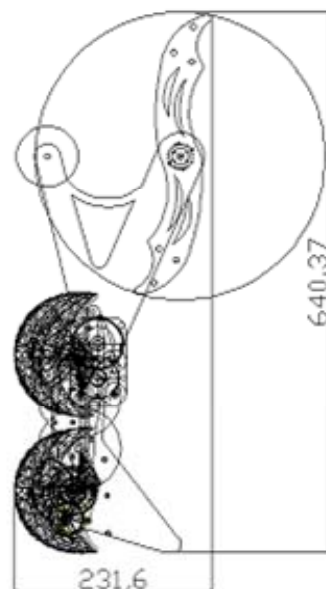


図3 スタート体勢

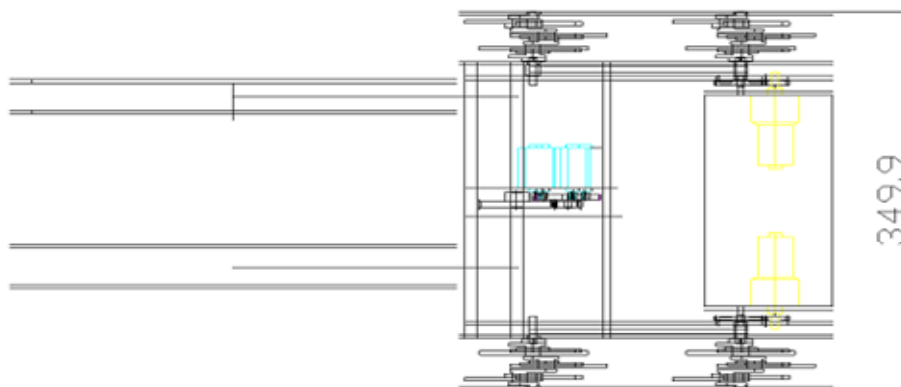


図2 横から見た図

図1, 2, 4より本体サイズは縦640.37、横349.9、高さ365.91となっています。スタート時には図3のように立ちスタートになるので規定のサイズ内の大きさに収まります。

脚とアームの動力のモータには380モータを使用します。

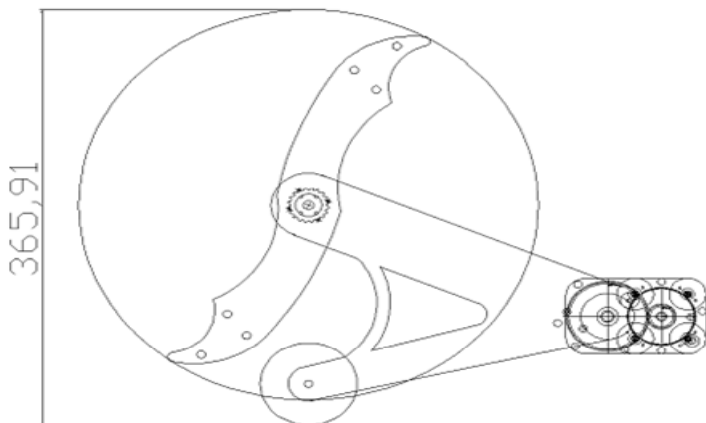


図4 アーム部の図

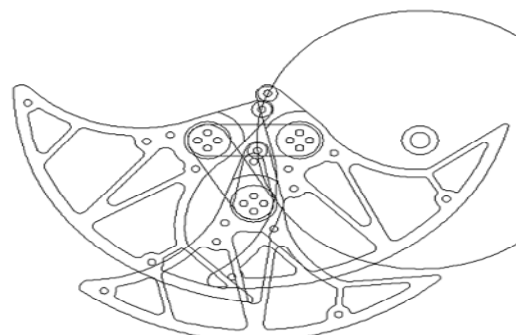


図5 脚の軌跡

アームの機構は回転式で4本のブレードで相手を吹きとばします。図4よりアームの最大の到達高さは365.91となっており、規定の200mmを超えています。アームには380モータを4個使用します。