

再提出

Ver1.0

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) M5A2 Delta ロボット名 エムファイブエーツーデルタ	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) トウキョウテ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
---	---

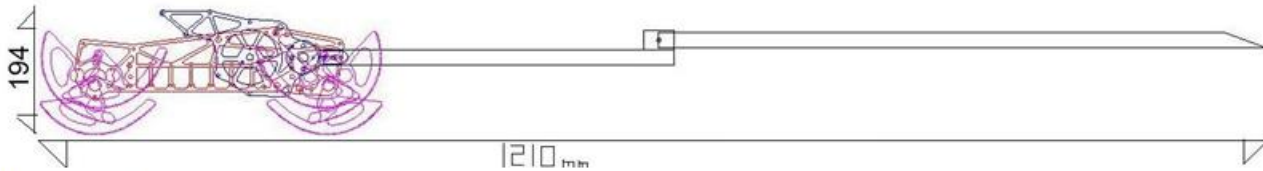
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。

ロボット概要

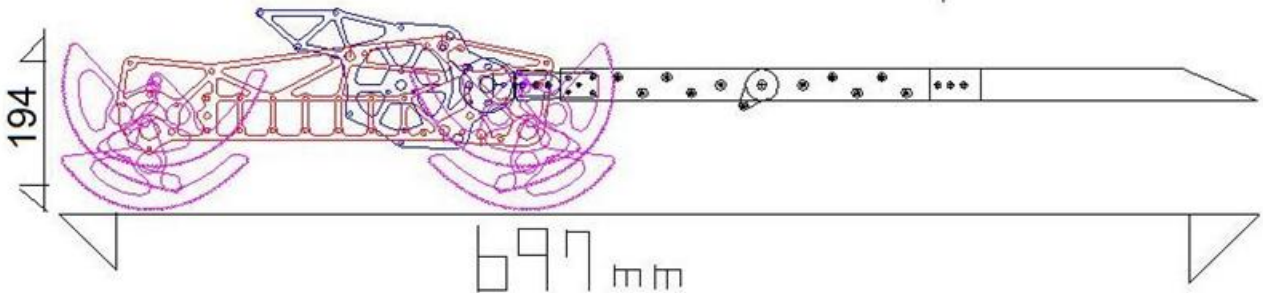
機体の大きさは 194mm×340mm×1210mm 若しくは 194mm×340mm×697mm です。前者の大きさではカワサキロボットの規定寸法を超えてしまっているので、スタート台に立たせる時は半分に折りたたんで 250mm×350mm×700mm に収まるように設計しました。全重量は 3450kg です。

アームの形状は棒アームで、長い棒を相手に突き刺して持ち上げます。この棒の長さは相手によって変更しますが重量、機体寸法は規定値以内に納まっています。脚機構は 120 度クランクとヘッケンリンク機構を組み合わせたカワサキ脚を採用しました。またアームや脚機構には 380 モーターを使用しており、アームは 380 モーターを 3~4 個、脚機構には 380 モーターを 2 個搭載しています。

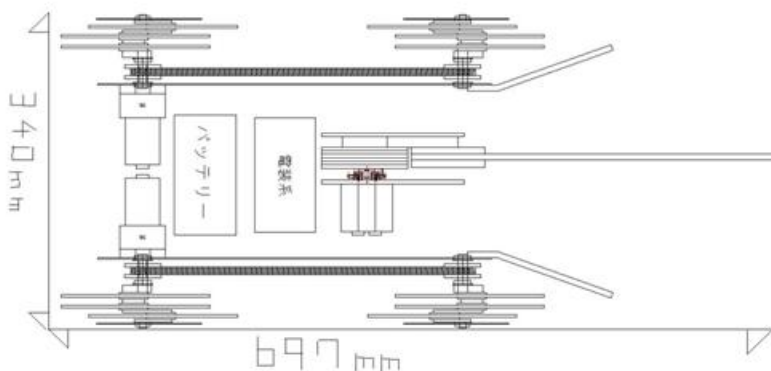
使用するパワーソースは NiMH のバッテリーを予定しています。



Extra Long Lange ロッド搭載時



Mid Lange ロッド搭載時



各部品配置要覧



クランク機構とヘッケンリンク機構を組み合わせた脚