

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) バーサヤカー ロボット名 バーさやCar	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ブ 東京電機大学自動制御部
---	--

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。

機体の大きさは図1,2,4に示すとおりです。足には380ギアードモータを2つ,アームには380モータを3つつけます。アームは図3に示すように縦回転アームです。

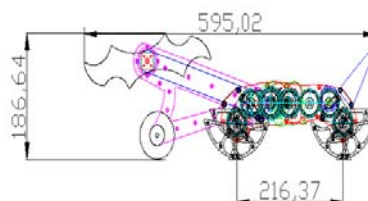


図1 横から見た図

380モータの動力はギアで減速し、プーリとベルトで伝えて、ブレードを回転させます

脚は120° クランクを利用したヘッケンリンク脚を使用します。図6は脚の簡単な軌跡です。

バッテリーはニッカドの物を使用します。

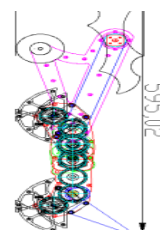


図2 スタート時姿勢

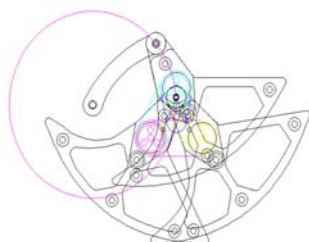


図5 脚

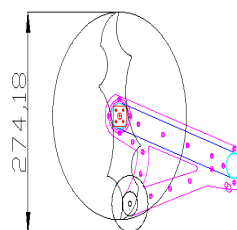


図3 アーム通過点

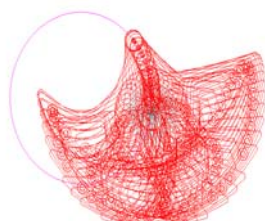


図6 脚の軌跡

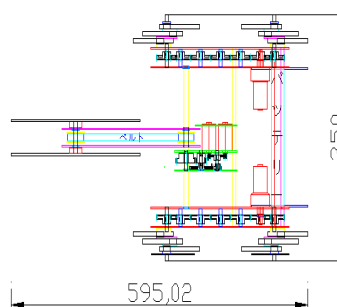


図4 上から見た図