

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) シノギ ロボット名 鎬	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) リツメイカンタイガクロボットギジュツケンキュウカイ 立命館大学ロボット技術研究会
--	--

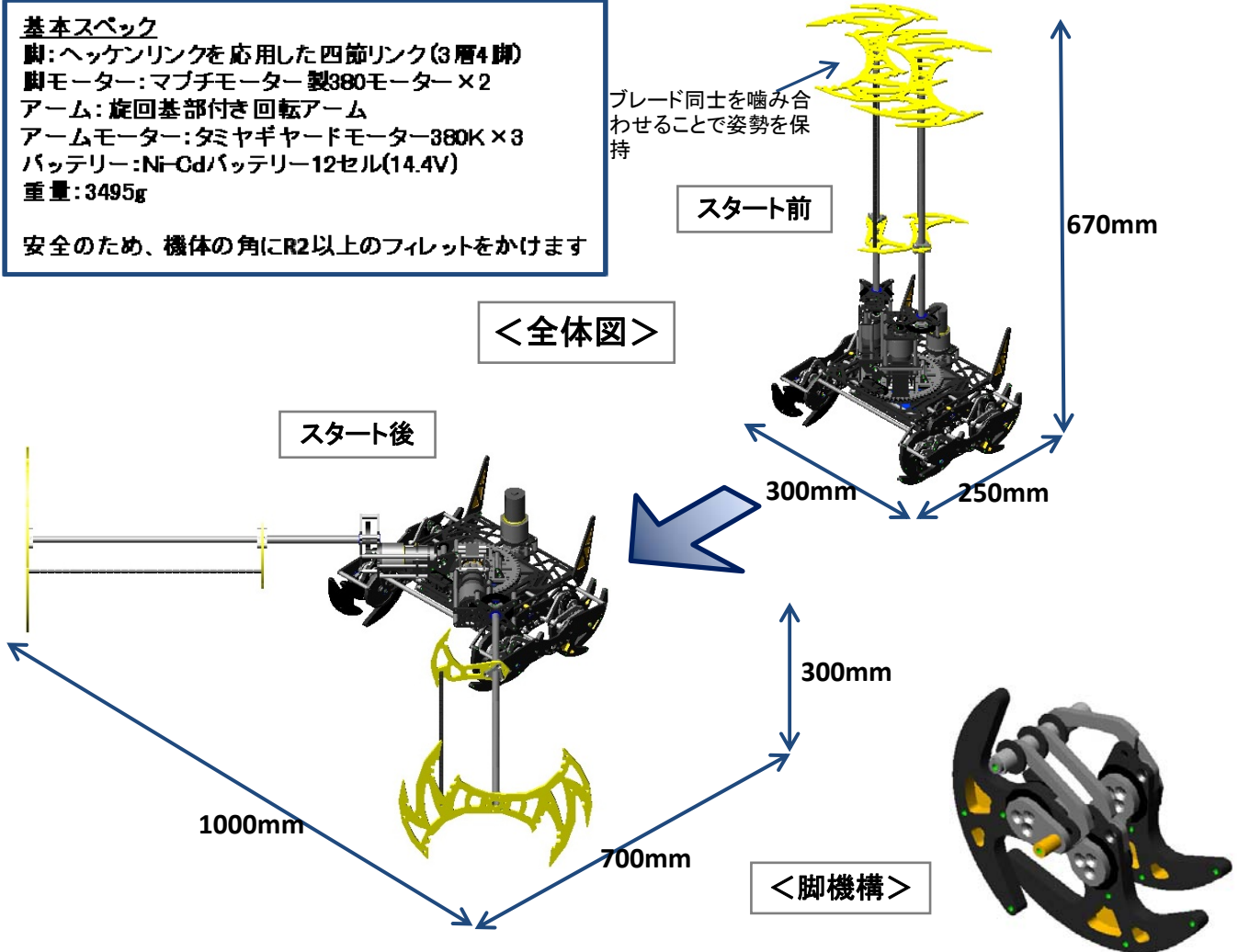
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。

基本スペック

- 脚:ヘッケンリンクを応用した四節リンク(3層4脚)
- 脚モーター:マブチモーター製380モーター×2
- アーム:旋回基部付き回転アーム
- アームモーター:タミヤギヤードモーター380K×3
- バッテリー:Ni-Cdバッテリー12セル(14.4V)
- 重量:3495g

安全のため、機体の角にR2以上のフィレットをかけます

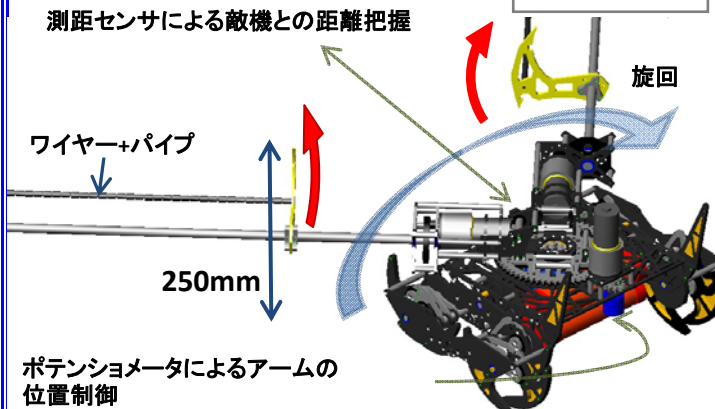
<全体図>



<脚機構>

ヘッケンリンクを応用した四節リンクとクランク機構を組み合わせた機構を用いることで往復角運動します。1組につき3層使用し、全部で4組の脚で移動します。

<腕機構>



敵機の側面やアームを鎌状のブレードで捉え、回転運動によるトルクによりそのままひっくり返します。ブレードの回転直径は250mmなので試合中任意のタイミングで高さ200mmを超えることが可能です。ブレードや回転軸の形状は既定サイズ範囲内で敵機の形状に合わせて変えることがあります。左右のブレード間にはそれぞれワイヤーが渡してあり、強度的な補助と敵機のアームを捉え易くする役割を兼ねています。また、ワイヤーには長さ20mmのジュラコン製のパイプを通してあるためむやみに敵機に絡みつ়ことはありません。ブレードのついた二本の回転軸は基部ごと旋回できるようになっており、ポテンショメータと測距センサを用いたマイコン制御により相手の側面を機械的にとることが可能です。