

5月3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) シグノブックスタンド	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
ロボット名 シグノブックスタンド	東京電機大学自動制御研究部

電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

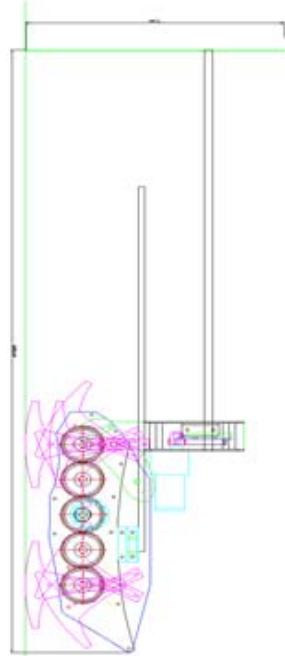


図1 スタート姿勢

機体の大きさは、全長685.44mm
高さ274.1mm 幅314.65mmとなります。
スタート時は図1のように
機体を立てるので
高さ685.44mm縦274.1mmとなり、既定の
大きさに収まります。
脚、アームとともに380ギアードモータを
2つずつ搭載し、
バッテリーはニッカドを使用します。

アームは図2、図4のような横回転式
のアームで相手を横から倒します。
ブレードの先端は丸くするなどして安全
には注意します。
また、図3のようにギアボックスのリン
ク機構を組むことによって動力部か
ら作動面の用に揺動リンクを持つも
のとなります。

脚は図5のようにスライダーリンク
構造を用いた120度位相のクラン
クとスライダー機構により往復運動
をする。
動力伝達はギアを用いて行う



図2 アーム機構の全体図

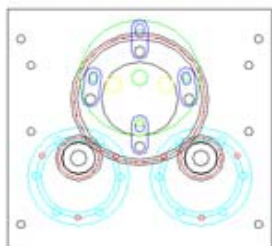


図3 アーム機構正面図

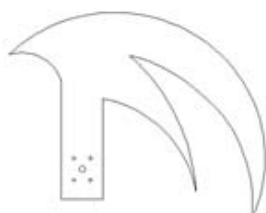


図4 ブレード正面図

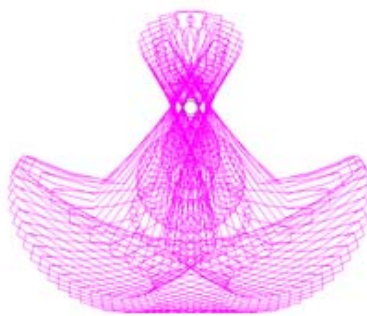


図5 脚の軌跡