

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) ウィントミル ロボット名 ういんどみる	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ガクジツ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」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

機体の大きさは、全長 698.91mm、高さ 203.61mm
幅 347.0mm (スタート後)。
スタート時は図 2 のように機体を立てるため、
高さ 698.91mm 幅 203.61mm となり、規定の大きさに収まります。
380ギアードモータを脚に4つ、アームに2つずつ搭載し、バッテリーはニッスイを使用します。

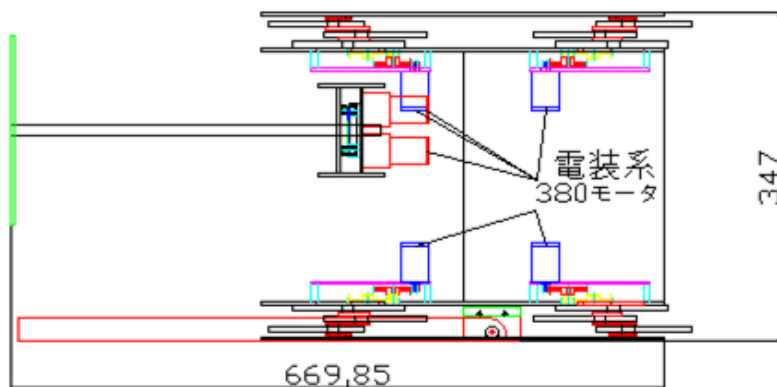


図 1.上から見た図

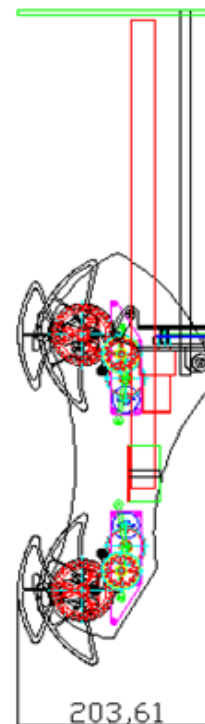


図 2.スタート時の状態

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 4 のように動き、移動することができます。



図 3.脚の基本構造

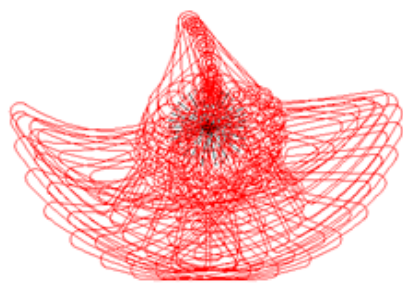


図 4.脚の軌跡

アーム機構は横回転アームを使用し、ブレードを回転させることで地面から 200mm の地点を超えることができます。
また、図 6 のようにギアボックス内に揺動リンクを挟むことで、回転運動を揺動運動に変換し、さらにまた回転運動へと変換させています。



図 5.横から見たアーム機構

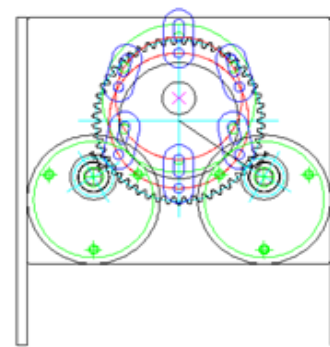


図 6.アームギアボックス