

5月23日(金)必着

ロボットの構造概略図

添付あり

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) デッシュフィングロボット

ロボット名 でしゅふいんぐ-protou

すでに提出しているエントリーシートと同じ事

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ドウセイギョケンキユウブ

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。

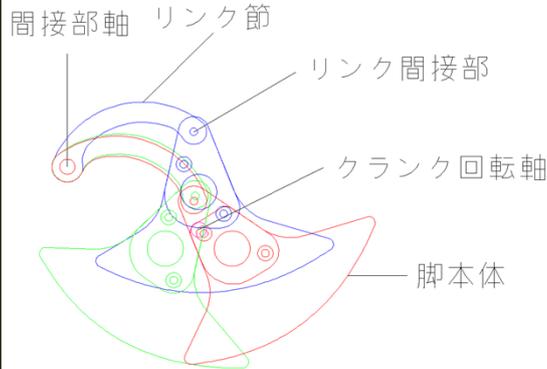


図1 脚の構造

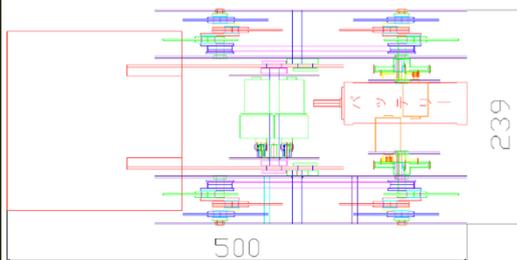


図2 上から見た図

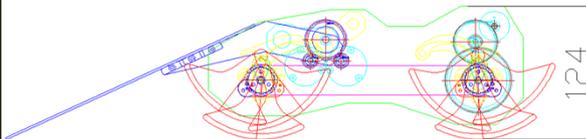


図3 横から見た図

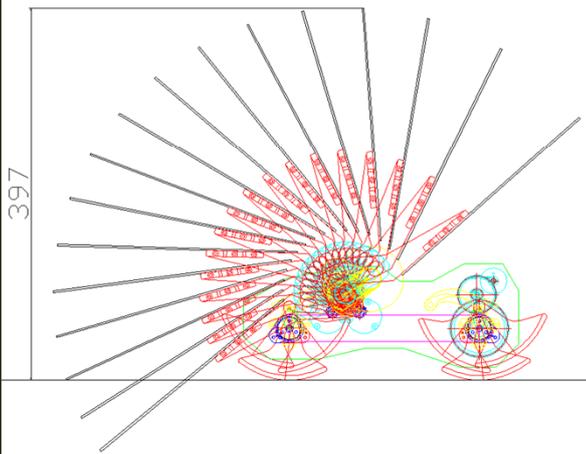


図4 アームの軌跡

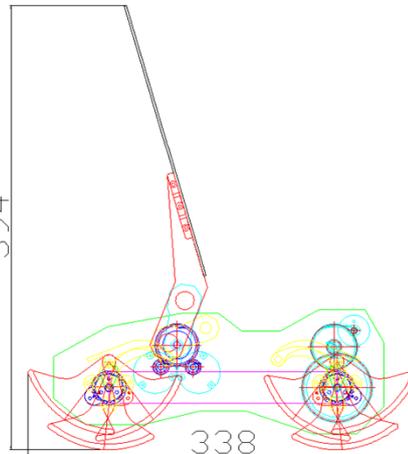


図5 スタート姿勢

脚構造

- ・四節リンクを用いたリンク機構で120度位相のクランクとリンク節により往復角運動をする。
- ・動力伝達はギアを用いて行う
- ・3枚1セットのユニットを4ユニット用い計12枚の脚で移動する

でしゅふいんぐ 構成

脚機構 ヘッケンリンク

120度位相 3枚1セット*4

脚用モータ 大会規定 380モータ

アーム機構 四節リンクを用いたアーム

アーム用モータ 大会規定 380モータ

バッテリー：大会規定のバッテリーを用いる

重量：3.5kg

寸法(初期姿勢)：

幅 239mm * 奥行き 340mm * 高さ 500mm

380モータから減速したのち4節リンクの駆動リンクへ動力を伝達します。駆動リンクが回転運動することにより中間リンクのシールドを稼働させます、その際に従動リンク部分はそのロッド部分を拘束、従動リンク部分が遠動動作をおこなう