

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

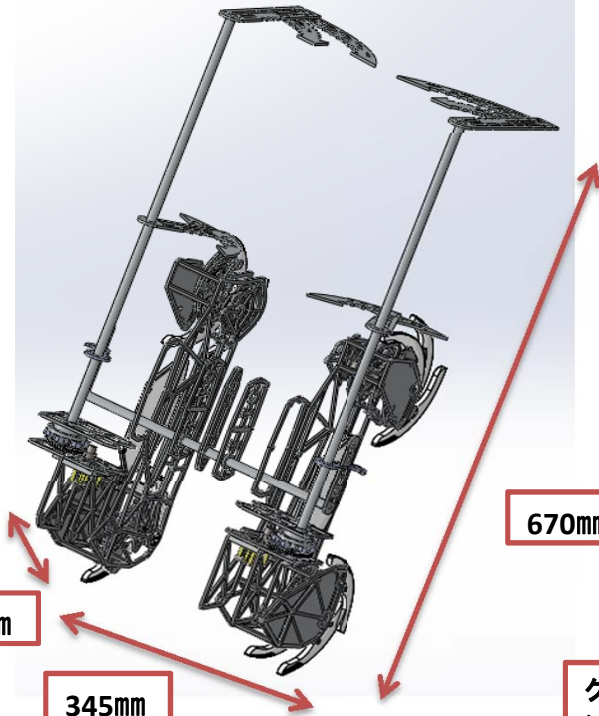
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) アマンダ ロボット名 AMANDA すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) ニホンコウガクインハチオウジセンモンガッコウ 日本工学院八王子専門学校
---	---

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。

マシンスペック

脚:3層ヘッケンクランク
 アーム:横回転アーム
 モーター:RS-380PH
 バッテリー:NI-MH7.2v×2
 サイズ:345×670×200mm(スタート時)
 重量:3490g以内

安全を考慮し、角にはR2以上のフィレットをかけています。



200mm

345mm

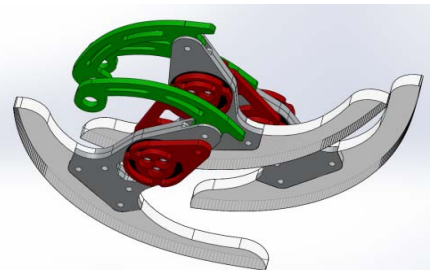
670mm

スタート体勢

スタート台にはアームを折りたたんで既定のサイズ内に収まります。

脚機構

クランク機構とヘッケンクランクを用いた4節リンク機構で往復運動を繰り返します。その脚を3層4組使用します。



アーム機構

アーム機構の揺動リンクは左の図のように2つの回転差を使用したスライダリンク機構を用います。

スライダ部を実機には6個付け、伝達率を向上させています。

この機構の後に、減速、増速はしません。回転部品であるスライダ部品が揺動運動を行っています。

また、大会ルールに則り、駆動リンクから次の機構部品に接続される部分は回転軸で連結されています。

そして、アーム機構は横回転アームを使用し、刃の回転半径が150mmで回転中心が高さ約170mmですので、約320mmの高さまで上げることが出来、200mmを超えることが出来ます。

