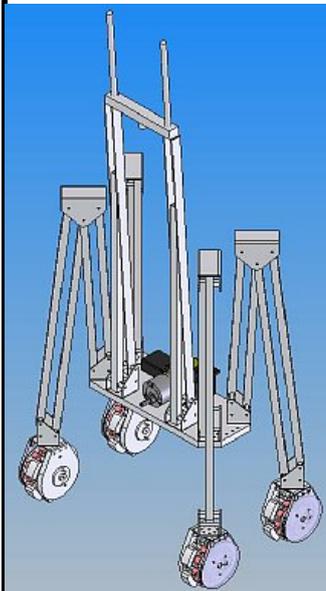


5月10日(水)必着

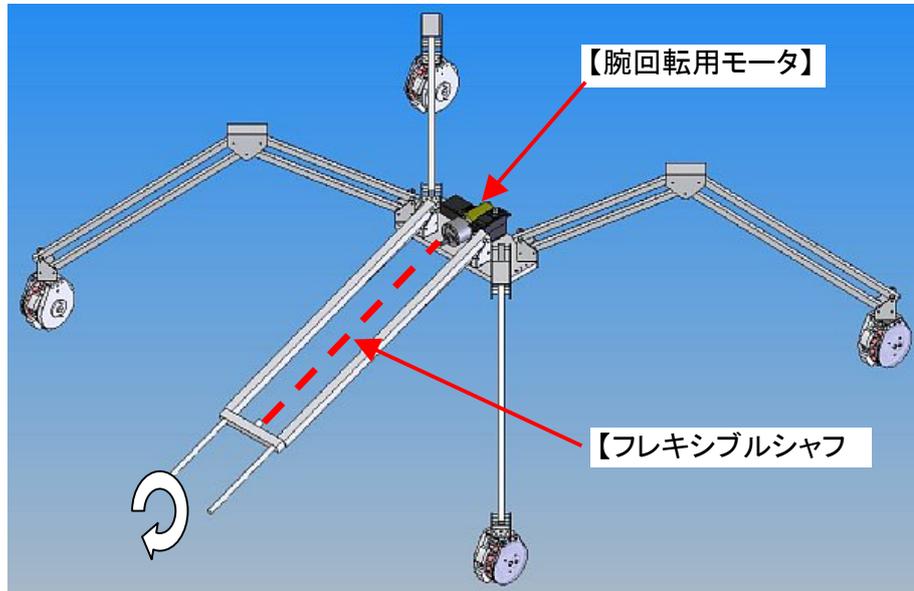
ロボットの構造概略図

ロボット名(フリガナ)15文字以内	キャプテンが所属する会社or学校の名称(フリガナ)
(フリガナ) タカアシタロウテン	(フリガナ) フタバデンシコウギョウ
ロボット名 タカアシタロウX	双葉電子工業(株)

【初期姿勢】

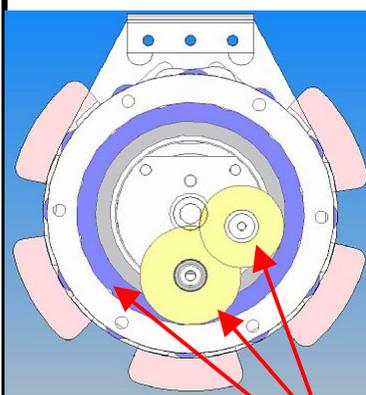


【展開後】

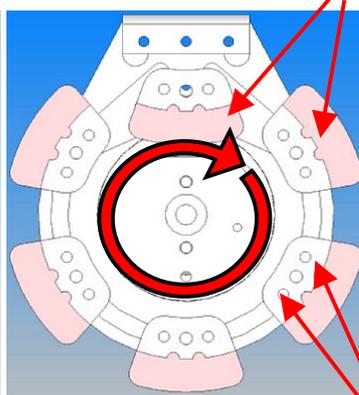


- ・初期姿勢から大きく展開、とにかく倒れにくい構造にする。
展開はバネの力で行い、一度展開したら閉じることは無い。
その代わりにバネの弾性を足先からくる振動の吸収に利用する。
- ・腕は先端部が横方向に回転。
動力源であるギヤドモータは胴体中央部にマウント、フレキシブルシャフトで動力を伝える。

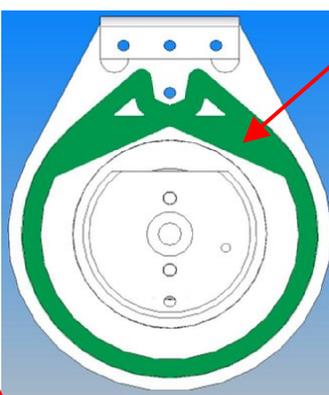
【足先 側面から】



【足先(ピンク部はシリコンゴム製の接地部)】

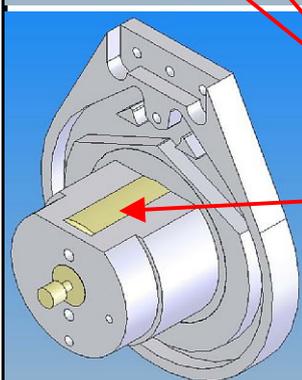


【足先誘導用溝】



【減速用ギヤ】
【足先駆動用内歯車(青部)】

- ・中央の穴は足先駆動用内歯車に連結、両端の2円から出た凸が足先誘導溝に沿って動く。



【RS380モータ】

- ・溝に沿って足先が円周上を移動する。
円周の最上部の溝は歪んでおり、この部分を通る際に足先が180度向きを変える。
過去の機体だとリミットカズラやリミットサイクルが取り入れている機構だが、中央にモータを埋め込むことで省スペース化・ユニット化を図っている点が特徴。