# 第4回八尾ロボットコンテスト 2012.2.11 アリオ八尾

チーム名&ロボット名	参加者 名簿
	チーム代表者: 松本 健吾(マサモト ケンゴ)
ハイテクセブン	チーム監督者: 長谷川 尚哉(ハセガワ ナオヤ)、 松本 健吾
	参加者: 秋庭 森太朗(アキパシンタロウ),植村 一貴(ウエムラ カス゚タカ),
	風林 優之(カゼバヤシ マサユキ),要 翔貴(カナメ ショウキ),
	北出 一誇(キタデカズホ),河野 智明(コウノ トモアキ),
	竹村 龍昌(タケムラ リュウショウ)
	所属: 大阪ハイテクノロジー専門学校 ロボット学科 1年



橋を伸ばした状態



車体内部の橋機



 ロボットの大きさ
 約 16万円

 ロボットの大きさ
 590×590×800 (アーム折りたたみ時)

 ロボットの重量
 約 16 kgs

### 特徴

【車体部分】 大口径タイヤを6輪装備

谷ゾーンを渡る機構として、

- ・車体内部に伸縮可能な橋を搭載
- ・タイヤの内側に補助キャタピラ

#### 【アーム部分】

オブジェを掴み・運ぶ機構として、 吸引パッドと吸引ポンプを使用

アームをオブジェに対して平行に 駆動するため、平行リンクを採用

#### 【デザイン】

ウルバンバ谷に架かる虹をイメージ 3色(赤・黄・緑)のLED点灯

## 製作時のエピソード (苦労話・話題など)

少しの段差を乗り越え、向こうの段差まで地面につかずに渡らないといけないため、ロボットの全体図を構想するだけで時間がかかりました。ロボットの本体製作時には、ロボットの図面の作成や、加工する機械にもまだ慣れていなかったのでなかなか上手〈いかないこともあり、金属板の穴あけとねじ穴をつけるのが大変でした。特に12月以降は、放課後に遅〈まで残ることが多〈、また部品の加工時に間違って加工してしまうこともあり、臨機応変に対応しました。ロボット全体が完成し、考案した通りに機構ができあがった時が一番楽し〈、動いたときには今までにない達成感がありました。ロボットコンテストでは精一杯がんばりたいです。