

八尾ロボットフェア 2013

第5回八尾ロボットコンテスト 2013.2.9 アリオ八尾

チーム名&ロボット名	参加者 名簿	
チーム名: AIFMM(アイフム)	チーム代表者: 松本 健吾(マツモトケンゴ)	
ロボット名: ハイテクエボリューション	チーム監督者: 松本 健吾(マツモトケンゴ)	
	参加者: 宮城 優斗(ミヤギ ユウト), 宮口 充弘(ミヤグチ ミツヒロ), 浅野 尽(アサノ シン), 岩崎 隆行(イワサキ タカユキ), 藤原 裕也(フジワラ ユウヤ)	
	所 属: 大阪ハイテクノロジー専門学校 ロボット学科 1年	
 <div data-bbox="287 1590 821 1668" style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;"> 現在製作中のロボット </div>	ロボット製作費	約 15万円
	ロボットの大きさ	550 X 550 X 998
	ロボットの重量	約 15kgs
	特 徴	
	<p>【車体部分】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・メカナムホイールを使用し、前後左右・旋回移動可能。 ・秒速1メートル <p>【アーム部分】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・稼動部分は、2軸。 ・ハンド部は、ラックアンドピニオン機構でオブジェを掴み移動する。 <p>【デザイン】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・アルミ板を貼り合わせたシンプルなデザイン。 ・背面にアクリル板で通天閣の文字をフルカラーLED表示 	
製作時のエピソード (苦労話・話題など)		
<p>まず始めにどのようなロボットを作るのか、各自モックアップを用いプレゼンを行いました。設計段階では、寸法の計算ミスやズレ等があり図面を書き直し、また作り直すことになりました。アーム部の設計は、軽量化を重視し作業を進めました。軽量化の例として、レール・ハンド・ハンド板・マストに穴を空けました。ハンド部のモータのトルクが不足し、配置するスペースに制約があるため数種類のモータとギアを用いて試行しました。</p>		