

# 八尾ロボットフェア 2014

第6回八尾ロボットコンテスト

2014.2.11 アリオ八尾

チーム名 & ロボット名	参加者 名簿	
日本橋ROBOBA①  三津寺筋パッション号	チーム代表者: 菅 博(スガヒロシ)	
	チーム監督者: 蟬 正敏(株式会社ダイセン電子工業)	
	操縦者: 菅 博(菅工房合同会社)	
	参加者:	
	長尾 顕(ナガオエンベデッドエンジニアリング)	
写真添付  	ロボット製作費	約3.7万円
ロボットの大きさ		295 x 295 x 395
ロボットの重量		約7Kg
車検(当日に)		
<b>特 徴</b>		
エアーで膨らませた「傘袋」をアームとして使い、帽子を狙います。 足回りは縦横自在の「メカナムホイール」を使用しています。 XBOX360ワイヤレスコントローラーをARMマイコン「mbed(エンベッド)」のUSBへ接続してコントロールします。		
<b>製作時のエピソード (苦労話・話題など)</b>		
当初、スライドレールを使った収縮式のアームを検討していましたが、帽子を落とす機構としては大げさになりすぎてしまいます。 簡単な機構で収納しておけるアームということで、ガスの使用も制限されていなかったため傘袋を膨らませて使うことになりました。		