

コンセプト

- BLDCとそのMDを作る
- 複数アームで共通エリアにできるだけ早く侵入する
 - 自陣用アームで回収・シュート
 - シュートした瞬間に共通エリア用アームが侵入
 - 共通エリアのワークを一旦自陣に入れる
 - 落ち着いて全てのワークをシュートする
- 運搬しやすいようにコンパクトな機体に

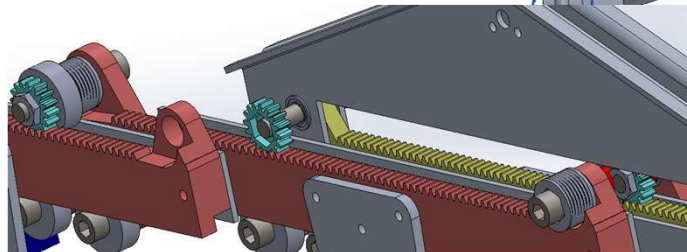
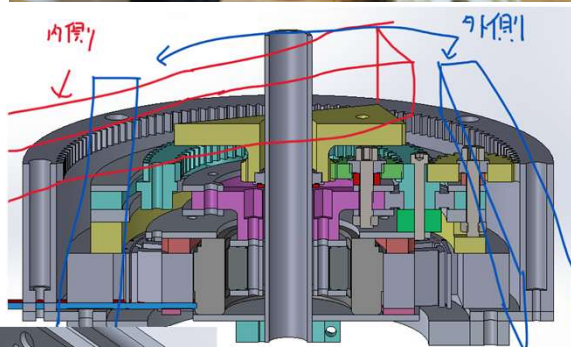
ロボットの特徴

Rθ(Z)+Φ (手首)

- Rは2023じゃがびーの亡霊のロジャーアームを参考に

- θは右図のように、外側の遊星のサンギアと内側の遊星のリングギアを一体成型し、フィールドに固定。回転盤を用いて支持しつつ、減速し、同軸上に2つの回転軸を配置する。

- ハンドはロジャーアームにサーボのハンドの構成（右側）ロジャーはワイヤー駆動



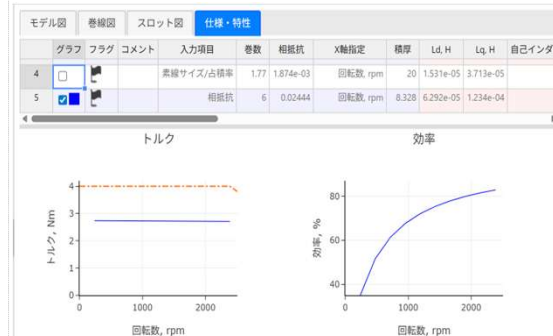
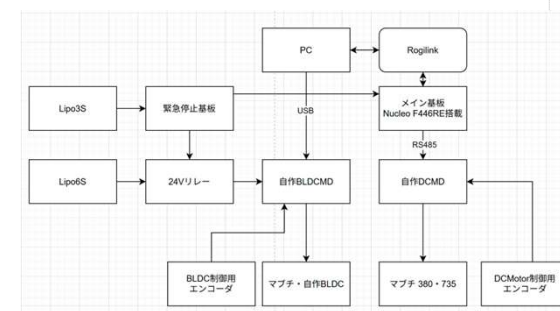
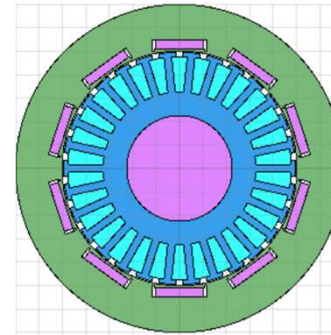
BLDC MDの自作 (firmwareも)

電流制御可能な、普段使っているものより安く高信頼なものを製作中

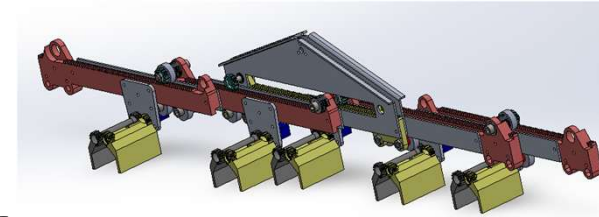
詳細

- ヨー軸用に大径中空BLDCを自作

構成図



ハンド
5種を
まとめて
回収・
シュート
できるように



BLDC MDの回路図 ファームは通信に苦戦しています

