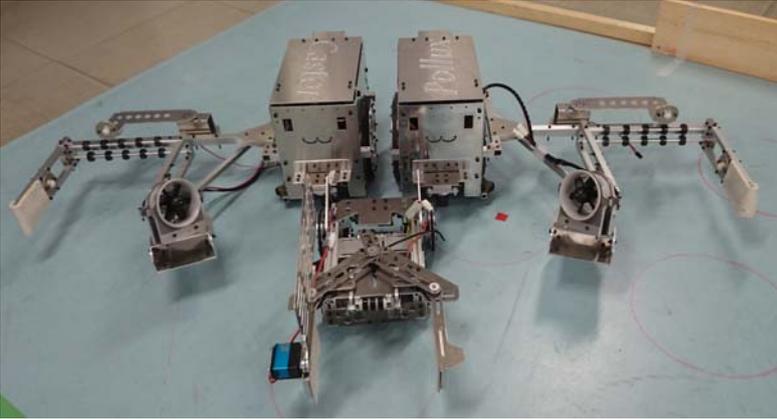


八尾ロボットフェア 2015

第7回八尾ロボットコンテスト 2015.2.11 アリオ八尾

チーム名 & ロボット名	参加者 名簿	
<p>「大工大エンジュニア」</p> <p>カストル(写真左) ポルックス(写真右) ジェミニ(写真中央)</p>	<p>チーム代表者: 椋浦 一哉(ムクウラ カズヤ)</p>	
	<p>チーム監督者: 牛田 俊(ウシダ シュン)</p>	
	<p>操縦者: <small>タクウチ ヒカル ナスハラ タカシ オザワ リョウタ</small> 竹内 輝 南須原 駿 小澤亮太</p>	
	<p>参加者: 森田健太 今西天希 溝端一太 福井康浩 福井翔平 膽吹直諒 西本滉太 四宮 洸一</p>	
	<p>ロボット製作費</p>	<p>¥142,446</p>
	<p>ロボットの大きさ</p>	<p>560×570×240 400×260×220</p>
	<p>ロボットの重量</p>	<p>14.5Kgs</p>
	<p>車検(当日に)</p>	
	<p>特 徴</p> <ul style="list-style-type: none"> ・鏡対象の2台のロボット(カストル、ポルックス)が連携を取ってボールを転がします。 ・ボールを転がすコの字型からボールが出ないように、ダクトドファンによって風を発生させ、風力使ってボールを維持して転がします。 ・もう1台の小型ロボット(ジェミニ)がスタートゾーンとゴールゾーンでボールを掴みます。 ・スタートゾーンに納めるために、小型ロボットは立てた状態で、スタートします。 	
<p>製作時のエピソード (苦労話・話題など)</p>		
<p>1回生だけで、ロボットのアイデア、設計、製作を行いました。ほぼ全員がロボットコンテスト未経験のため、実際にロボットを組み立てた後、思うようにロボットがまっすぐ進まず、調整に時間が掛かりました。さらにダクトドファンの風力によって、機体が常に回転しようとするので、操縦するには慣れが必要で、練習を何度も行いました。</p> <p>双子のロボットをイメージし、名前の由来は「ふたご座」の英語訳からとっています。ロボットの外装にもこだわったので、連携をとるロボットの見た目の可愛いさにも注目してもらいたいです。</p>		