

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

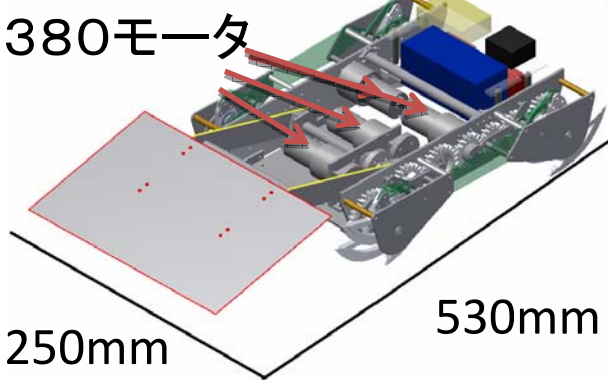
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ビーアールアイ	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) シハラコウキョウダイガク エスアールディーシー
ロボット名 BRI	芝浦工業大学SRDC

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。

①

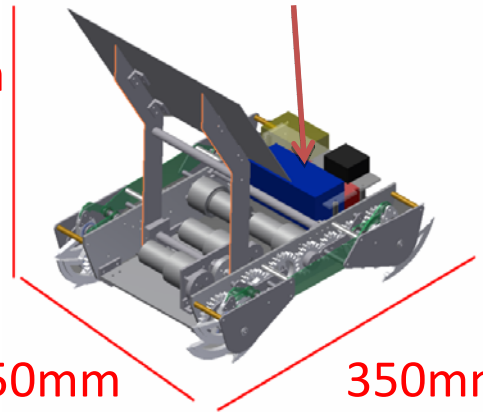
380モータ



92mm^②

360mm
(最大)

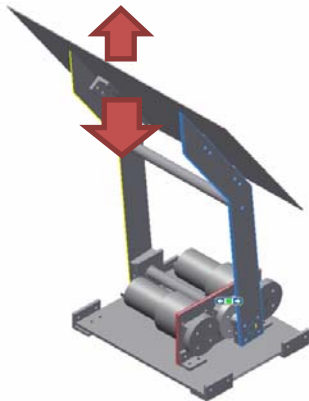
バッテリー



①全体のイメージです。
ロボットの大きさは
縦350mm、横250mm、高さ(最大)360mm
重量は3380グラムとなっています。
バッテリーはニッケル水素のものを使用します。
モーターは全てタミヤ製380モーター使用し

②計測時(スタート時)は、上図のようにシールドアームを持ち上げることで既定のサイズをクリアします。

③



④



③アームの構造はシールド式です。ギアにより動力伝達した軸を中心に回転し、シールド部分が上下します。持ち上げた状態では高さが230mmあるため200mmの規定を任意に越えることが可能です。動力はタミヤ380モーターを使用します。また安全面を考慮し、とがった部分をなくして、ゴムやテープをつけるなどの配慮をします。

④脚は四節リンク機構(ヘッケンリンク)を利用し、動力はタミヤ380モーターです。ギアを使用し動力伝達を行います。脚は各3本ずつ計12本です。