

5月6日(金)必着

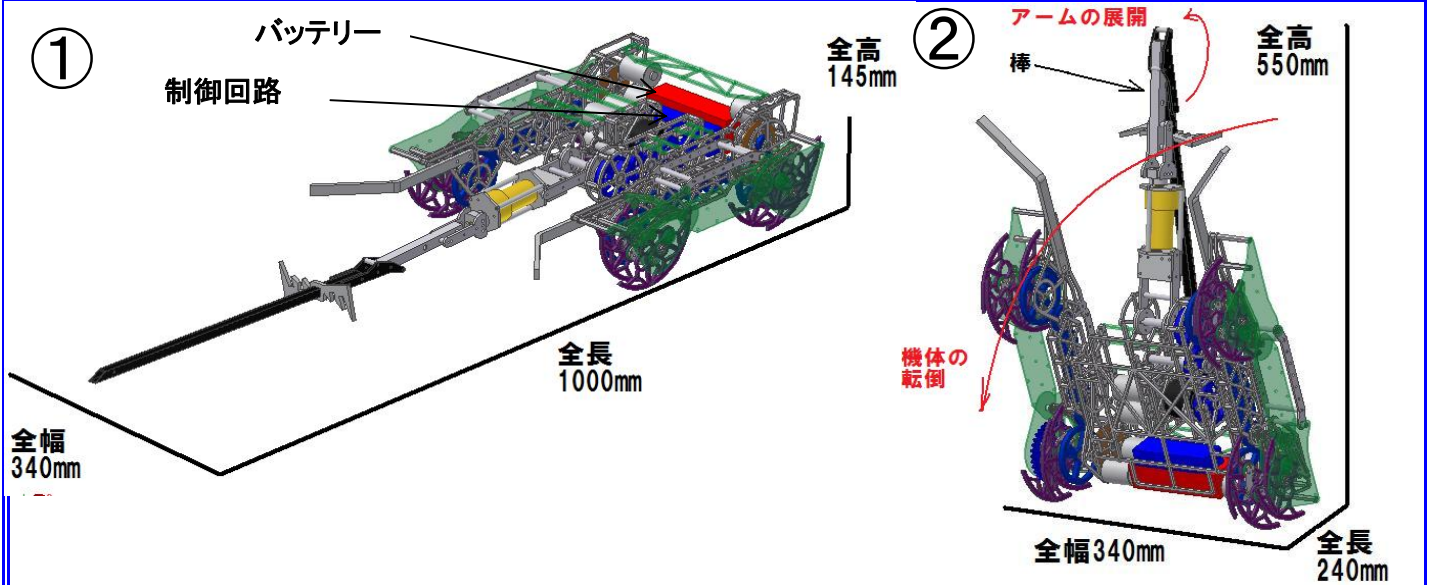
ロボットの構造概略図

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

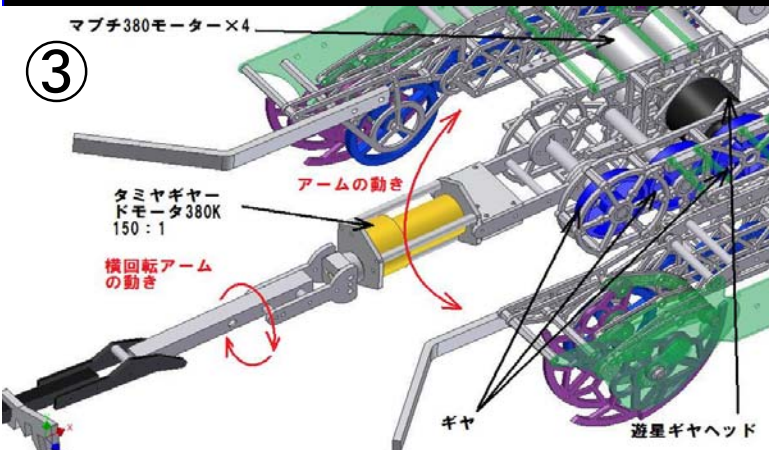
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) トクリンゴ ロボット名 毒林檎	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) シハラコウキョウダイガク エスアールディーシー 芝浦工業大学SRDC
--	--

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。

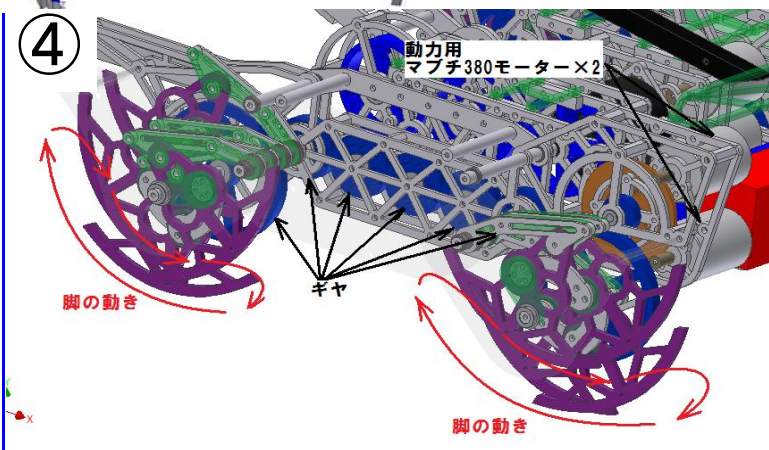


①全体のイメージです。
ロボットの大きさは通常時全長1000mm、全幅340mm、全高145mmで、計測時縦240mm、横340mm、高さ550mmです。
重量は3450グラムとなっています。
バッテリーはニッケル水素を使用します。

②計測時及びスタート時のイメージです。
アームである棒を折りたたむことによって規定のサイズに収まるようになっています。
制御回路は市販のものを使用します。



③腕の構造は有限回転式の長い棒アームと、無限回転式の横回転アームを搭載しています。
棒を上下に駆動させるため200mmの規定をいつでも越えることが可能です。
棒の動力はマブチ380モーターを使用し、ギヤで動力伝達を行います。
横回転部の動力はタミヤ380ギヤードモータ380Kを用います。
また安全面を考慮し、とがった部分をなくして棒の先端など鋭利な部分にはビニール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を利用し、動力はマブチ380モーターでギヤを使用し動力伝達を行います。
脚は各4本ずつ計16本です。
基本構造はヘッケンリンクを応用したものです。