

5月6日(金)必着

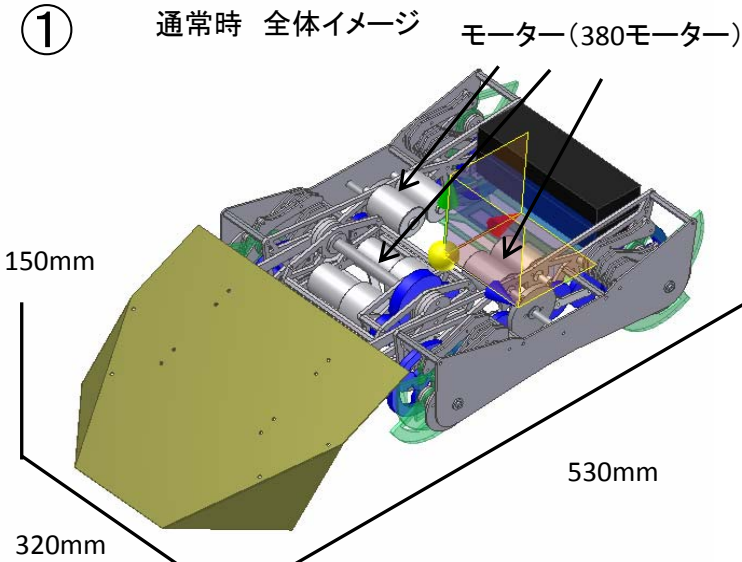
ロボットの構造概略図

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。

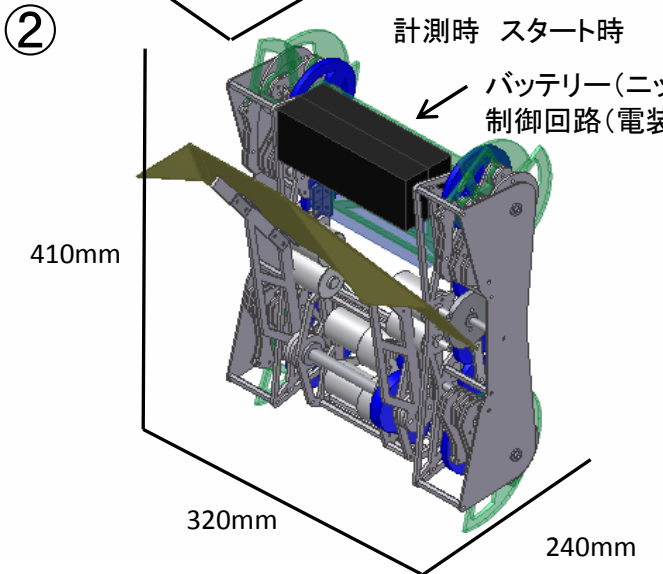
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ナーブス ロボット名 NURBS	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) シバウラコウキョウダイガク エスアルディーシー 芝浦工業大学SRDC
---	--

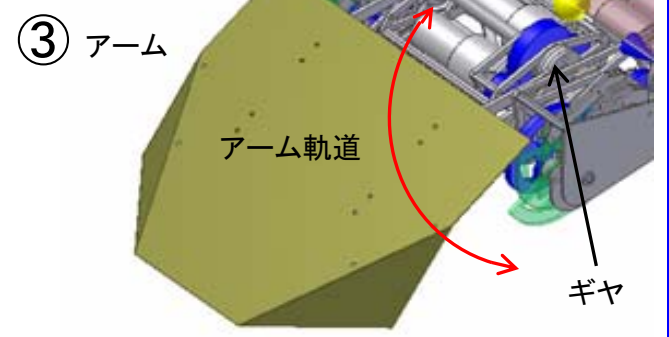
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。



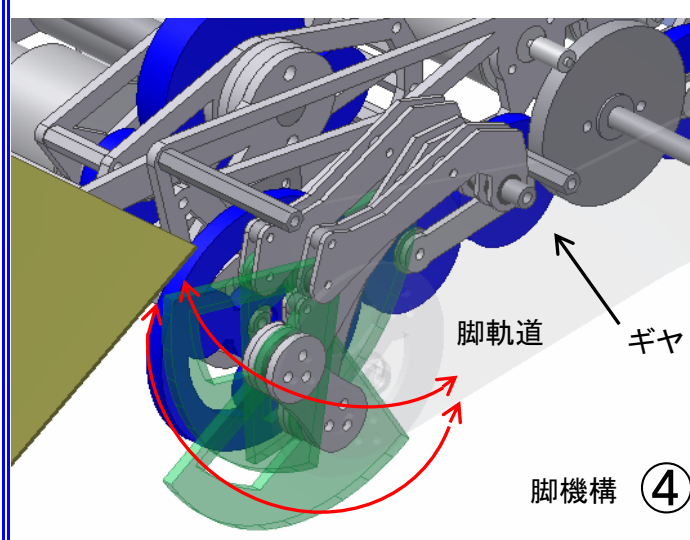
①全体のイメージです。
ロボットの大きさは通常時縦530mm、横320mm、高さ150mm重量は2480gとなっています。バッテリーはニッケル水素のものを使用します。
制御回路には市販されているMC401CRを使用します。



②計測時およびスタート時の体勢です。
アームを回転させ、折りたたむことによって縦240mm横320mm、高さ410mmになるので規定を満たしています。



③アームの構造は有限回転式のシールドタイプで、最大高さがいつでも200mを超えることが可能です。
動力はタミヤ380モーターを使用し、ギヤで動力伝達を行います。
安全面を考慮してとがった部分にはビニールテープなどを貼り付けます。



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3本ずつ計12本です。