

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) ユーラスIV	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) トウキョウデンキダイカクシトウセイキョケンキュウブ 東京電機大学自動制御研究部
------------------------------------	---

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。

図1より、横幅は250[mm]以下になります。

図2より、高さが700[mm]以下、全長が350[mm]以下となります。また、機体前方アーム部分より(図中水色)、アーム高さが200[mm]を超えません。

脚機構(図中黒色): 120° ヘッケンクランク脚、4ユニット

アーム機構(図中水色): 板を回転させるシールド回転型

モータ(図中黄色): アーム部分 マブチ製380モータ3個

脚部分 タミヤギアードモータ2個(左右各1個)

伝達機構: 脚 ギア(図中緑)

アーム タイミングベルト(図中緑)

図1.上面図

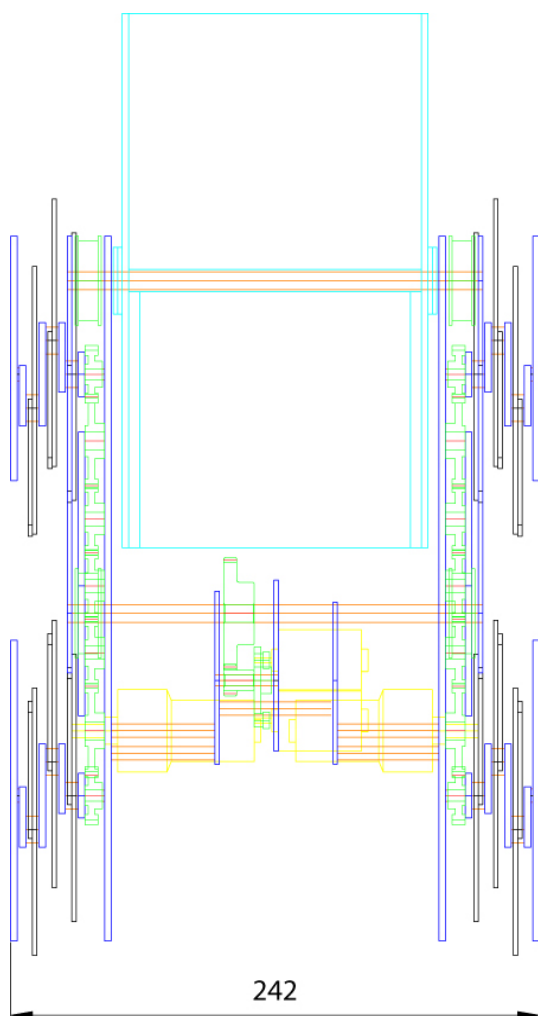


図2.側面図

