

5月6日(金)必着

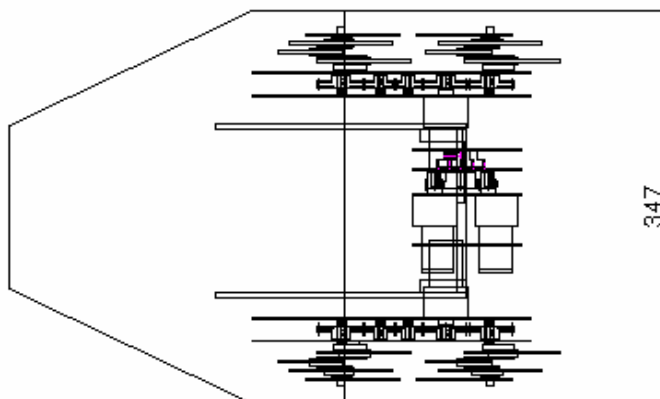
ロボットの構造概略図

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) バステト ロボット名 バステト	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
--	---

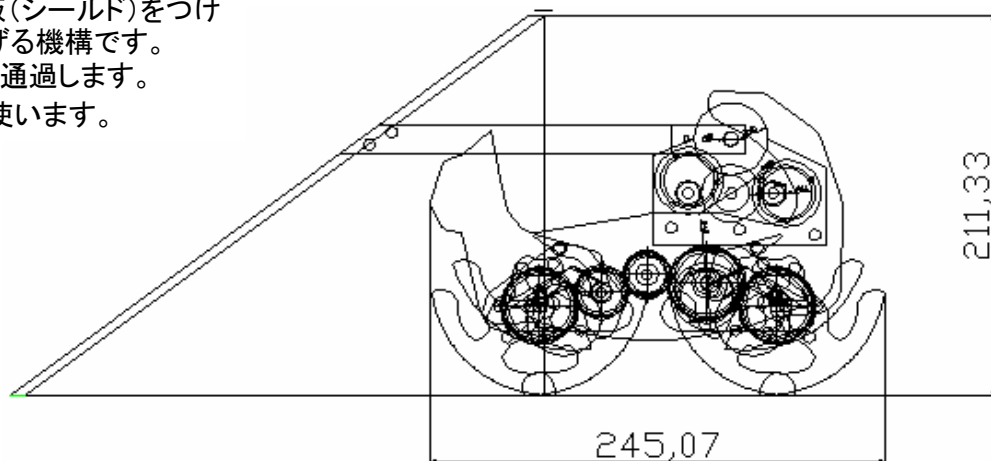
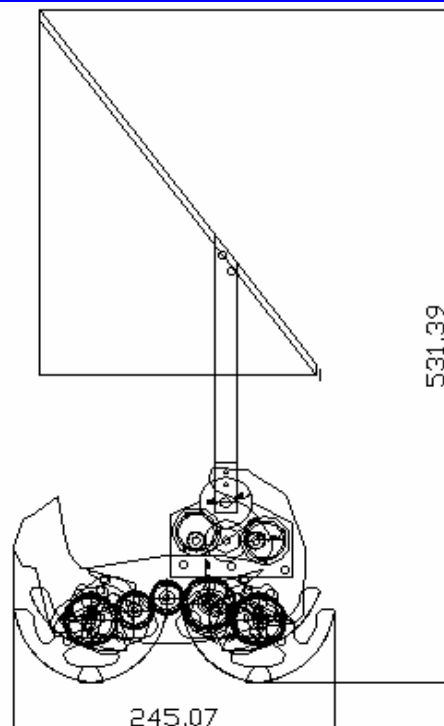
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。



全長245.07mm 幅347.0mm 高さ211.33mm。
スタート時はアームを上げることにより規定サイズ(全長245.07mm 幅347.0mm 高さ531.39mm)には収まります。

バッテリーはニッカドを使用します。
重さは3.5kg以内に収まります。

腕構造は二枚の棒の間に板(シールド)をつけて、相手に近寄って持ち上げる機構です。
地面から高さ200mm以上は通過します。
腕には380モーターを2つ使います。



脚の基本構造は120°ヘッケンリンクです。脚をクランクと組み合わせ、クランクの中心を軸に脚が振り子のように動きます(上図参照)。脚の数は左右前後に3本ずつ使用します。
脚に使う380モーターは計2つです。