

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。

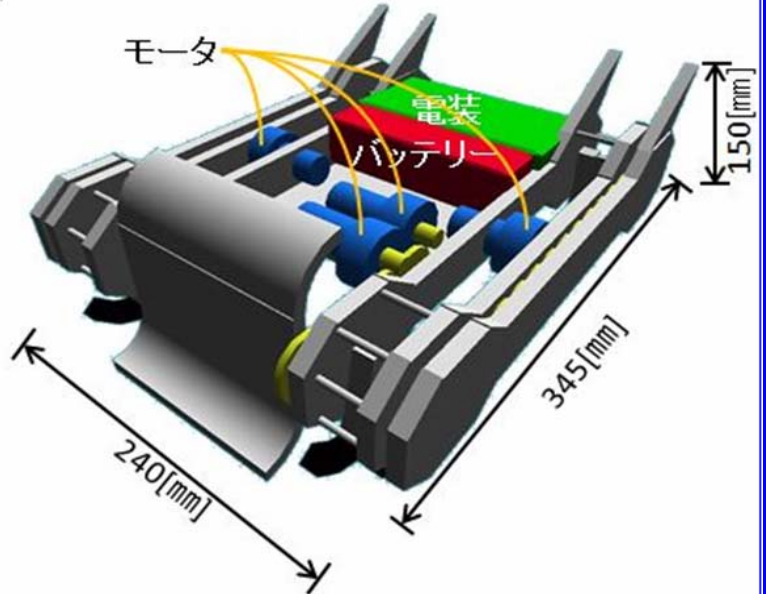
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) テンショウ ロボット名 天匠	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) トウキョウノウコウダイガクロボットケンキュウカイアルユール 東京農工大学ロボット研究会R.U.R
---	--

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。

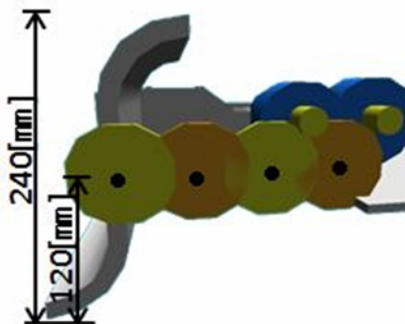
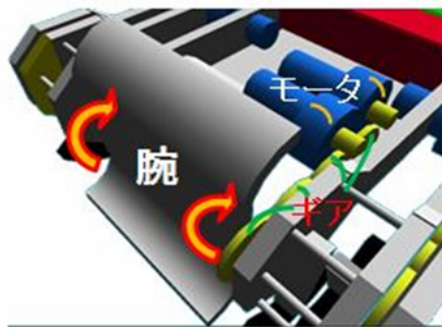
マシンの仕様

- ・大きさ : 240 × 345 × 150 [mm]
- ・重量 : 3450 [g] 以下
- ・動力源: ニッカドバッテリー
7.2[V] × 2
- ・モータ : 380(タミヤ) × 4
 - 〔脚用 × 2
 - 〔腕用 × 2



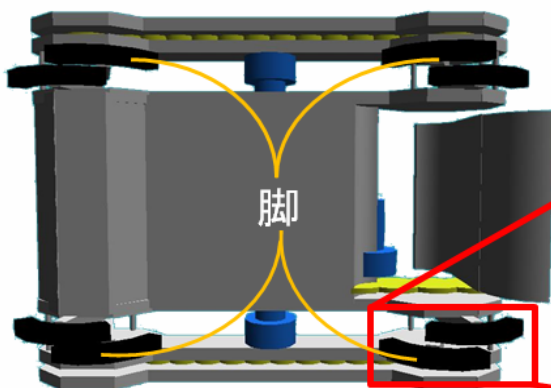
各箇所の説明

● 腕構造



- ・腕形式: 回転シールド
- ・回転部
 - 〔中心までの高さ: 120 [mm]
 - 〔先端の最高高さ: 240 [mm]
- ・動力伝達: 2個のモータでギアを介してシールドを回転させる
- ・安全面 : 回転シールドの先端を丸くする

● 脚構造



- ・機構 : 180度位相スライダークランク
- ・動力伝達: 片側の2脚を1個のモータでギアを介して動かす

