

5月19日(金)必着

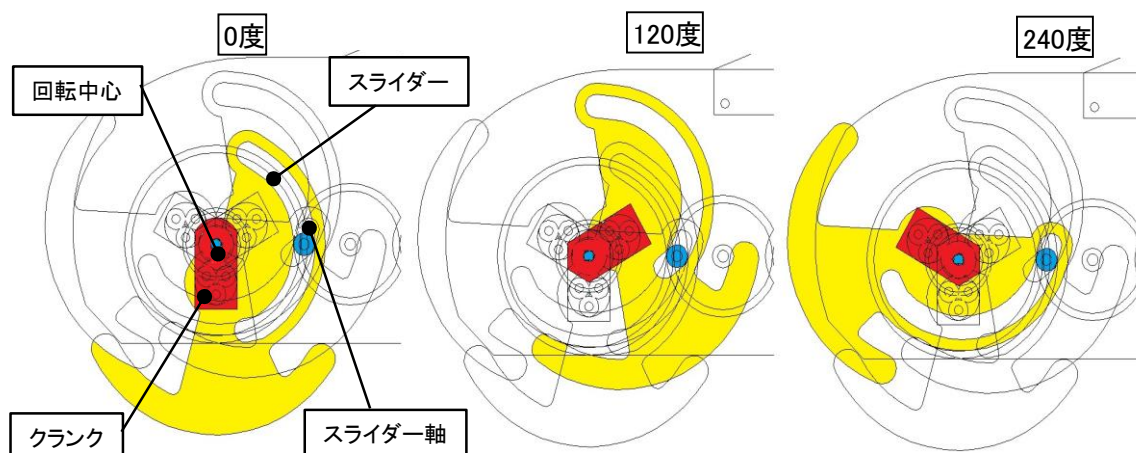
ロボットの基本設計書(添付シート)

A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付

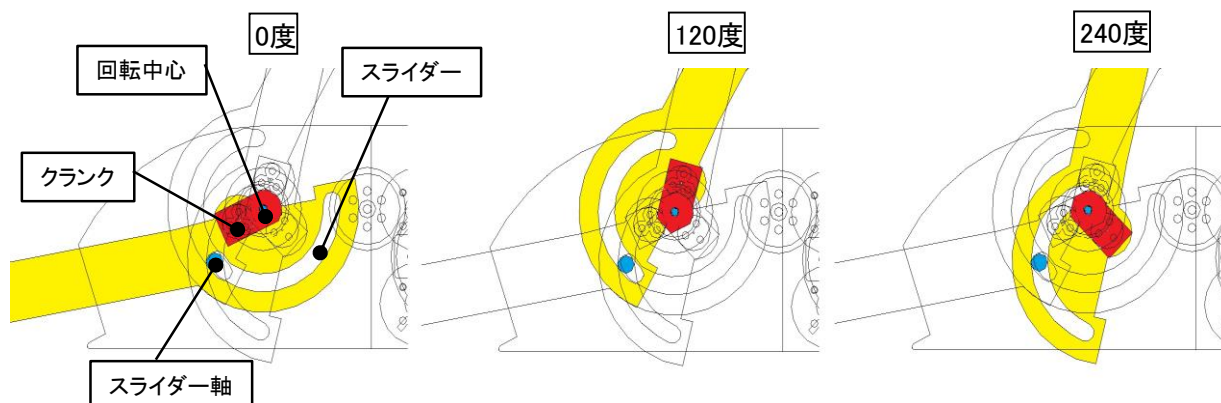
脚部

- ・脚はスライダークランク機構を用いた3層120度位相で、4脚となる。
- ・モーターからの出力を歯車を使って前後の脚に伝達する。

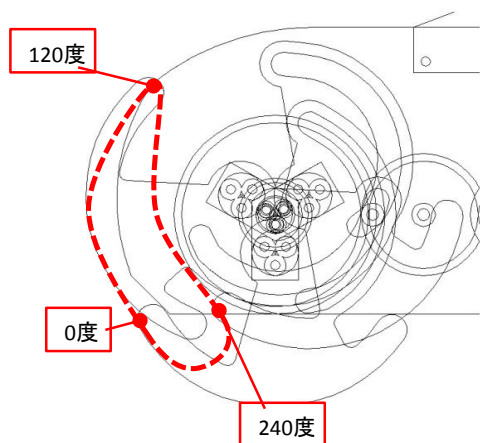


アーム

- ・アームの構造はスライダークランク機構を用いたアーム。
- ・モーターからの出力を歯車を使用してアームに伝達する。
- ・部品の先端はR1.5以上でフィレットする。



脚先端軌跡



アーム先端軌跡

