

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

再提出

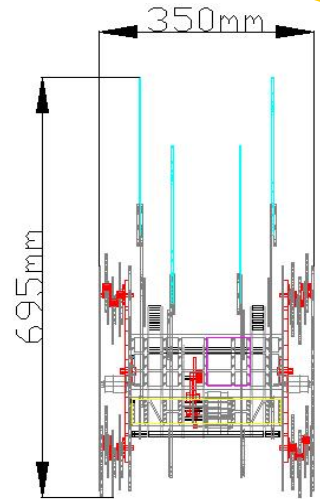
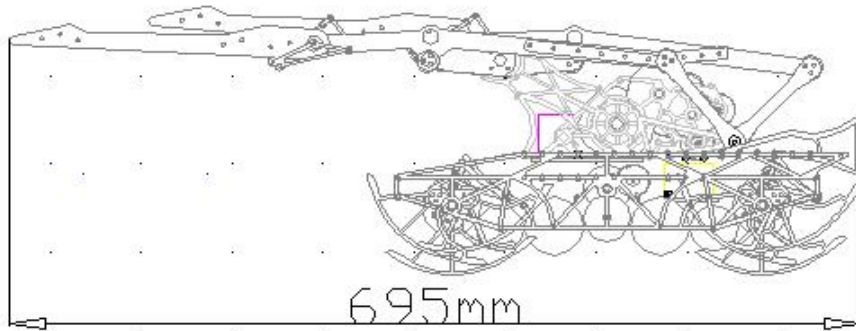
Ver1.0

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・協賛企業が短期間で理解可能な形でまとめてください。

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) びりびり☆びかちゅ エスエス	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) エムローズダイコウダイオービーチーム
ロボット名 びりびり☆びかちゅSS	★Mろーず★(大工大OBち～む)

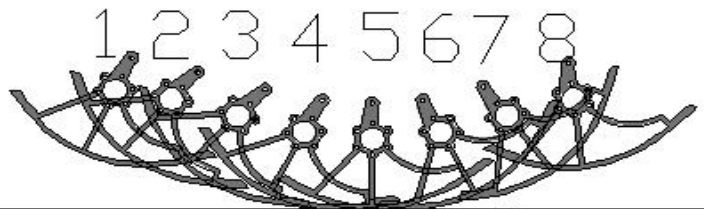
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。

全体図



脚構造

脚の機構はヘッケンリンク機構を採用しており、1組3脚で合計4組の12脚で動かします。駆動にはマブチ製モーター380を使用し左右1つずつ使用します。左の図のように1～8のような軌道で歩行します。



腕構造

アームはヘッケンリンクを使ったクランクのアームを使用。マブチ380モーターを3つ使用。左の図のような軌道でアームは駆動するアームの先端は335mm上がるため既定の200mmは超えている。安全性としてアームの先端は丸みを付けている。

