

5月4日(金)必着

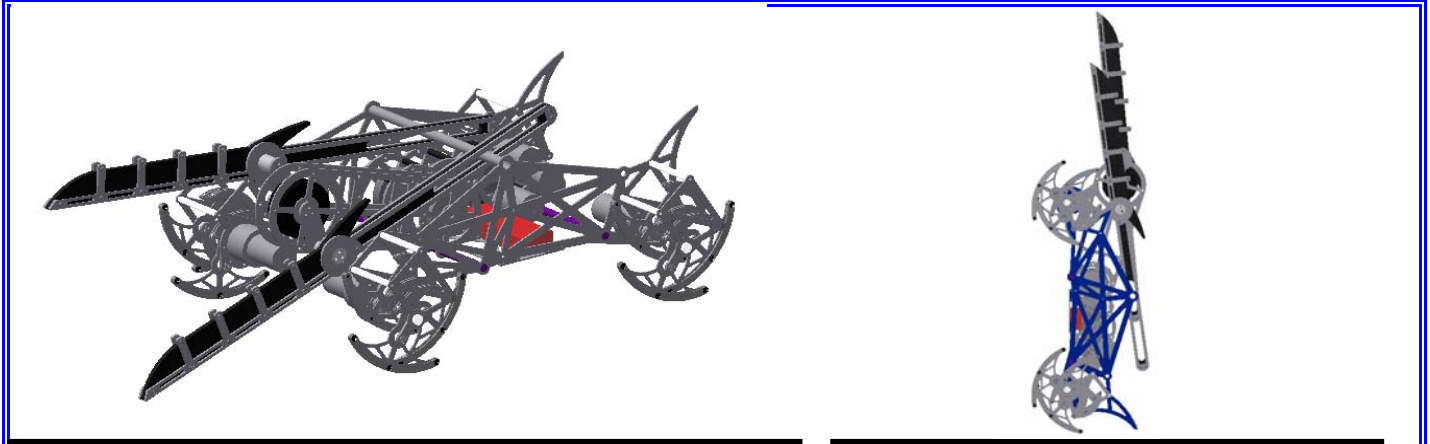
ロボットの構造概略図

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

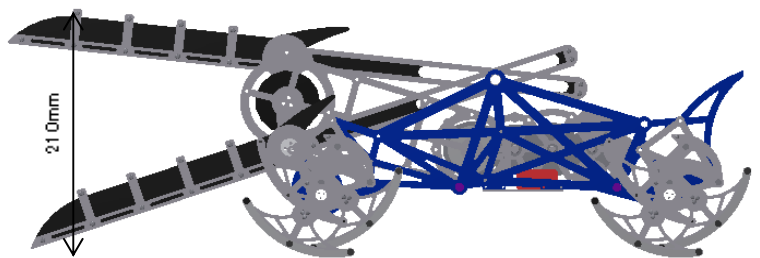
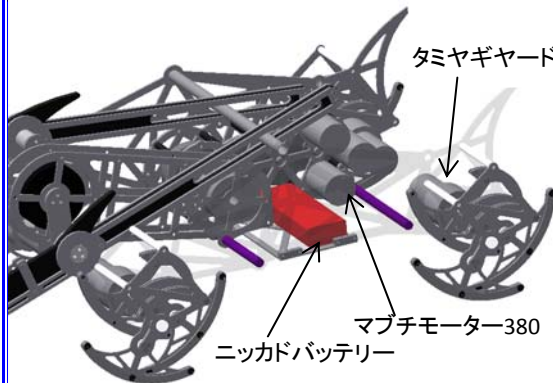
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) チョコラータ ロボット名 チョコラータ	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) シハラコウキョウダイガク ロボットユウクウブ 芝浦工業大学 ロボット遊交部からくり
--	---

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。



全体のイメージです。機体の大きさは全長609mm幅340mm高さ185mmです。計測時は縦340mm横185mm高さ609mmです。

計測時のじょうたいです。機体を立たせた状態からスタートさせます。



機体の内部構造です。腕にはマブチモーター380を三つ用いて動力としています。脚には一つの脚機構につき一つのタミヤギヤードモーター380Kを用いて動力としています。

側面図です。腕の構造はクランクアーム式で地面から腕の軸の高さが160mmでクランクの長さが50mmあるので地面から200mmの位置を十分に通過します。アームの先端はゴムなどを装着し安全対策を施します。



中心の白い軸がモーターによって回転することで振り子のように脚が動きます。基本構造はヘッケンリンク機構です。脚機構は全部で四つあり一つの脚機構につき三本の脚があります。脚の接地面積を増やすために脚の底の側面にアルミ板をはさみこんでいます。