

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・協賛企業が理解可能な形でまとめてください。

再提出

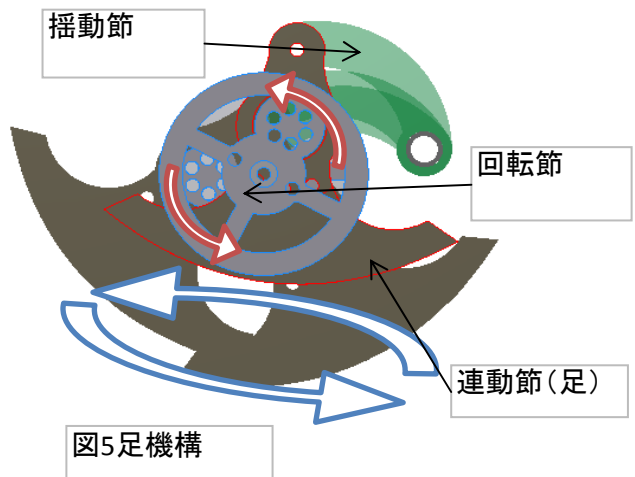
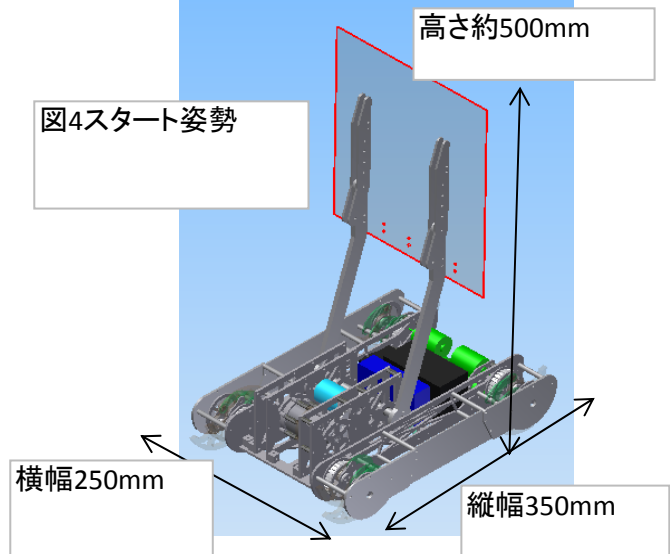
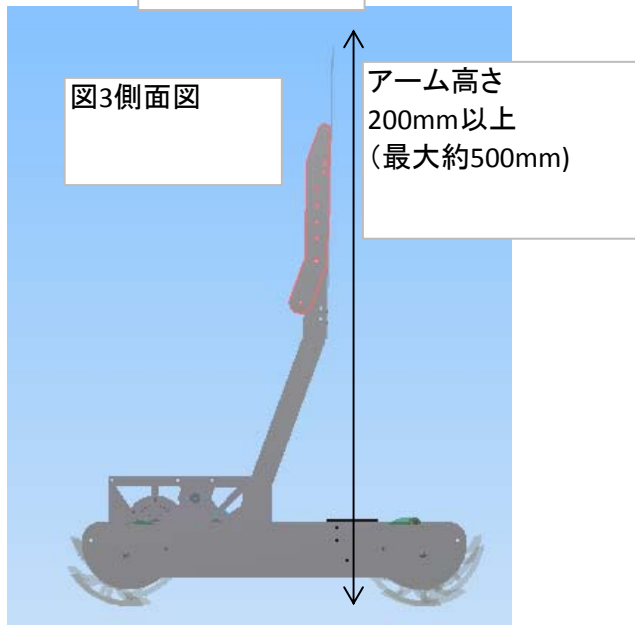
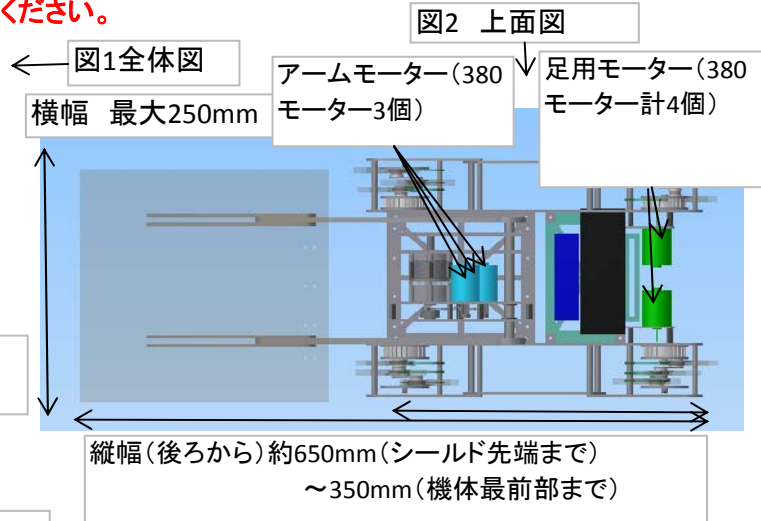
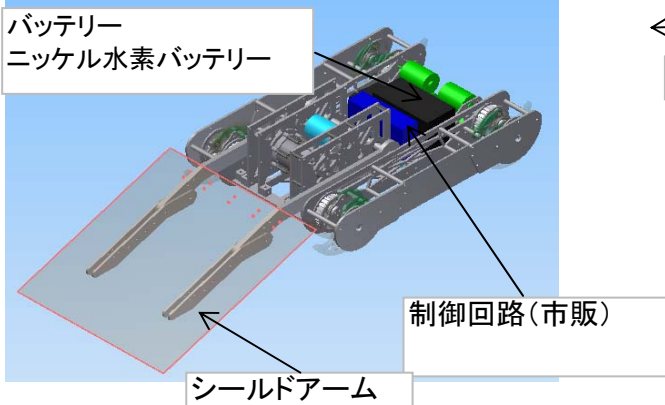
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) シゴミル ロボット名 12th-Wシゴミル	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エスアルティマー 芝浦工業大学SRDC
--	---

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。

貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※このページには必ず構造概略図を記入してください。  
※2ページ以上になる場合は、右赤枠の注1をお読みください。



足機構の説明

足には四節リンクを応用した機構を使用する。モーターにより回転節が回転すると、揺動節の働きにより、連動節(足)の先端が楕円運動する。これを連続的に回転させることで走行が可能になる。足は一か所に3枚、4か所で12枚となっている。

機体スペック

重量: 約3480g  
機体サイズ(縦mm×横mm×高さmm)  
(アームを上げた状態) 350×250×500 (規定内)  
バッテリー: ニッケル水素バッテリー 回路: MC402  
アーム: シールドアーム (マブチ380モーター3個使用)  
足: マブチ380モーター(左右2個ずつ計4個)