

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) エッジ ロボット名 EDGE	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) シバウロウキョウダイガク エスアルディーシー 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。

①、②

バッテリー

制御回路

350mm

150mm

670mm

スタート時

670mm

250mm

350mm

① 全体のイメージです。ロボットの大きさは通常時、縦350mm、横670mm、高さ150mmとなっています。重量は3500mmでバッテリーは、ニッケル水素のものを使用します。モーターはタミヤ製の380モーターを使用します。制御回路はラジコン用の市販回路を使います。

③

アームの軌道

アームユニットの軌道

③ アームは相手の機体を捻り転倒させる、横回転アームを取り付けます。このアームは、半径が120mmなので、規定の200mmを超えることができます。モーターはタミヤの380モーターを2つ使用します。さらにこの機体の特徴として、横回転と連動し、アームユニット自体も回転します。動力は全てギア伝達で行います。また、安全面を考慮して尖った部分をなくし、ゴムやテープを巻きます。

④

クランクの軌道

足の軌道

④ 脚は四節リンク機構(ヘッケンリンク)を利用し、動力はタミヤ製380モーターを左右1つずつ使用します。また、動力はベルト伝達で行います。脚は各ユニット3本ずつ、計12本となっています。