

5月4日(金)必着

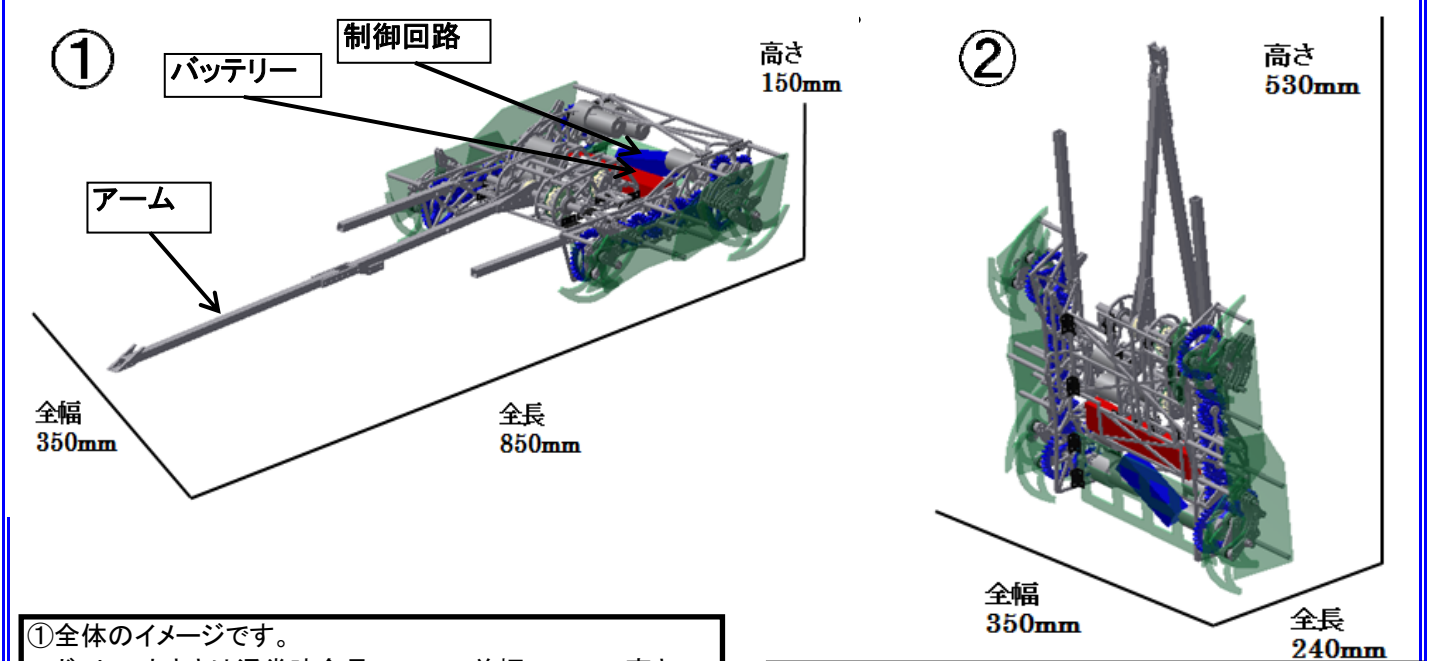
ロボットの構造概略図

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

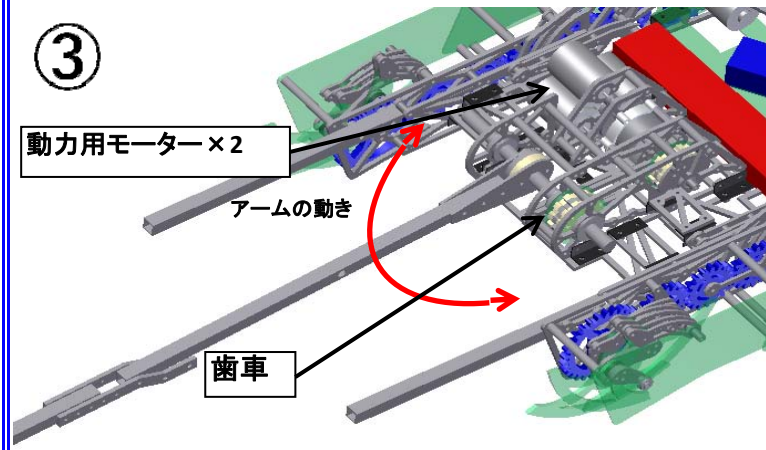
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) グラフィアス ロボット名 Graffias	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) シバウロコウキョウダイガク エスアールディーシー 芝浦工業大学SRDC
--	---

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。

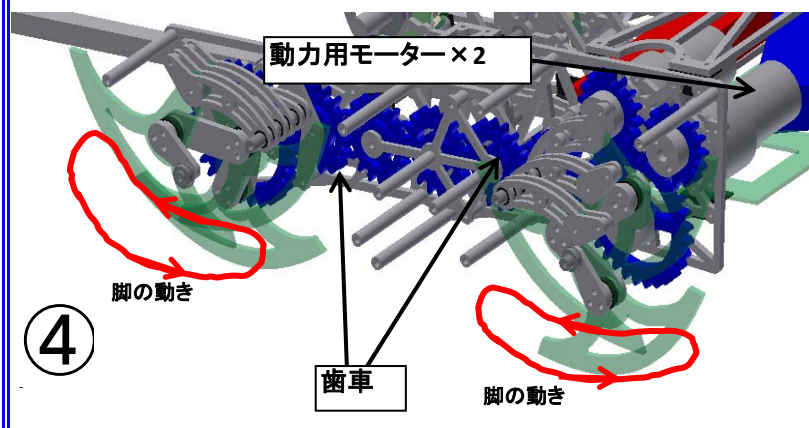


①全体のイメージです。
ロボットの大きさは通常時全長850mm、前幅350mm、高さ150mmで、重量は3450グラムとなっています。
バッテリーはニッケル水素のものを使用します。
制御回路は、市販のものを使用します。

②計測時(スタート時)の状態です
計測時全長240mm、前幅350mm、高さ530mmです。
アームである棒を折りたたむことによって、規定のサイズにおさまります。機体を転倒させて、スタートします。



③アームは回転軸に長い棒をとりつけたもので、上下に駆動させるため200mmの規定をいつでも越えることが可能です。
動力はマブチ380モーターを使用し、歯車とタイミングベルトで動力伝達を行います。
また安全面を考慮し、とがった部分をなくしてゴムやテープをつけるなどの配慮をします。



④脚は脚先が赤矢印のような軌道を得る事が出来る、四節リンク機構(ヘッケンリンク)を利用します。
動力はマブチ380モーターで歯車を使用し動力伝達を行います。
脚は各3本ずつ計12本です。