

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。

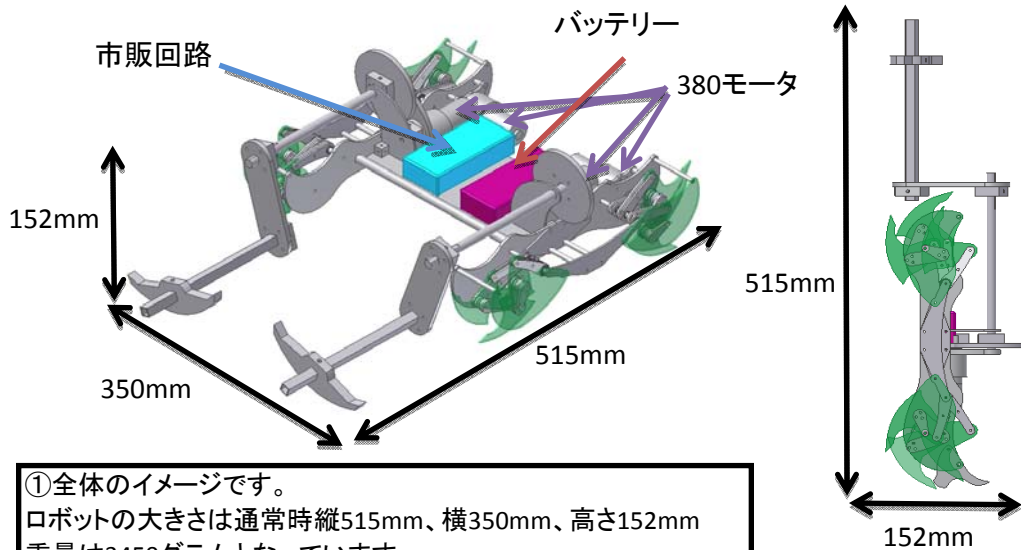
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) コアトル ロボット名 コアトル	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) シハラウコウキョウダイガク 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。ご注意願います。

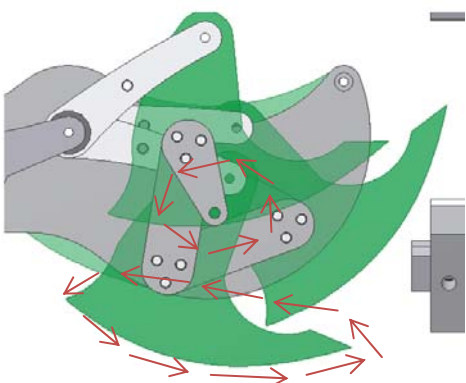
貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※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。

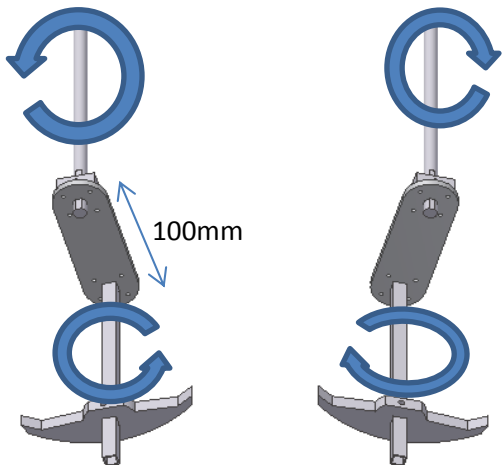


②計測時(スタート時)の状態です。転倒させてスタートさせます。計測時縦152mm、横350mm、高さ515mmです。規定のサイズにおさまります。

①全体のイメージです。ロボットの大きさは通常時縦515mm、横350mm、高さ152mm 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。



③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380モーターTAMIYAギヤヘッドを左右で一発ずつで減速し、ベルトを使用し各足へ動力伝達を行います。脚は各3本ずつ計12本です。



④アームは回転軸に長い棒をとりつけたもので、回転軸から回転半径が100mmなので回転させることで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。