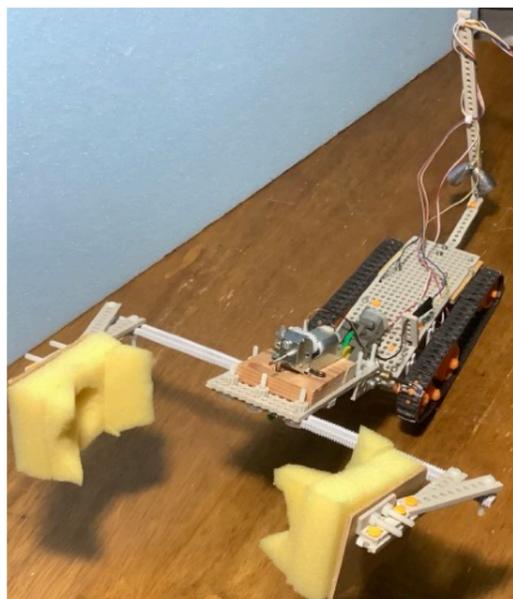


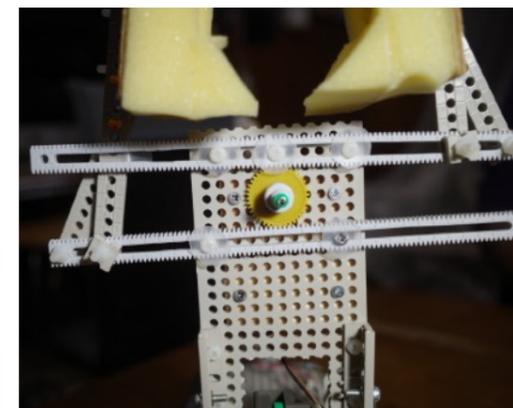
ロボットのデザインで紹介したいこと

- ・偶然全体がサソリのような形になりました。動きも、生き物っぽいです。



ロボットの構造や動きでPRしたい特徴

- ・リモコンの4chをフルに使って、移動とアーム部の上下と開閉を制御できるようにしました。
- ・アームの開閉にはラックを使いました。



- ・段差を乗り越えるとき、アーム部を動かす事による重心移動ができます。

工夫した点

- ① 全体の重量が重くなったので、移動は、トルク優先のギア設定にしました。
- ② 要救助者のペットボトルをどの向きでも、しっかりつかめるように、スポンジの形状を工夫して削りました。
- ③ 前後のバランスを取るために、鉛の重りをつけました。テールの先に重りをつけて、重りを減らせるようにしました。
- ④ 走行中に段差に引っかかないように、テールの形を調整しました。
- ⑤ アーム部を軽くするために、プラネジを使いました。
- ⑥ シャーシがたわむので、シャフトの間に補強を入れました。

