

チーム名

L

キャプテンが所属する団体名

チーム名の由来

メンバーがよく利用する喫茶店の名前。そこで、いつも家を練っていたので、チーム名にさせて頂きました。

レスキュー活動上の特徴

- 1台で、救助・運搬・除去の3役をこなす!!
- アームが2本あることにより、ゴミヤンをより確実に、よりやさしく救助!!
- クローラーを装備させることにより、可動範囲が大幅にアップ!!
- 本体前面に、救出したゴミヤンを乗せる引き出しをつけることで、より安全にゴミヤンを救助!!
- ゴミヤンに対する衝撃を最小限に抑えるため、アームにセンサーを取り付ける等、構造上において工夫している。

チームの紹介

の一回、二回全(現時点)が中心とわっている。ロボット研究会は祭足して回もなく、真、白の状態からのスタートですが、皆が一丸とわりばんぼっています。

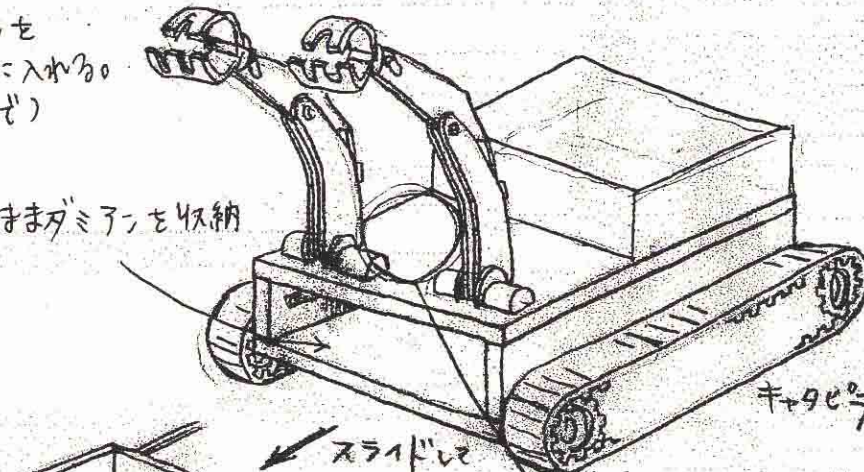
チーム名 <b>L</b>	キャプテンが所属する団体名
------------------	---------------

第 <b>7</b> 号機	ロボット名 (フリガナ)
---------------------	--------------

このロボットの構造図およびアイデアをわかりやすく作図してください。

ダミオンを  
4つに入れる  
(アーム)

このままダミオンを収納



スライドさせる

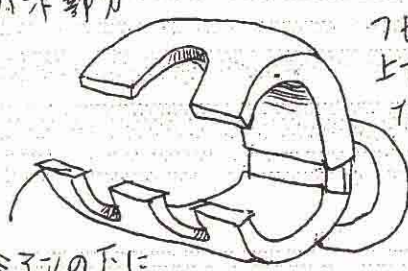
キタベ

このあたりに  
カメラの予定

できるだけダミオンにショックを  
与えないように、スポンジ等の  
クッションになるものをいれておく。

ハンド部分

アーム部分はパーシヨナルを参考



つかむ。  
上下がたがいのちがいに  
なるように

ダミオンの下に  
もどり込ませるこせが  
できるうちに、打るべく薄く。  
糸にはゴムは使わない

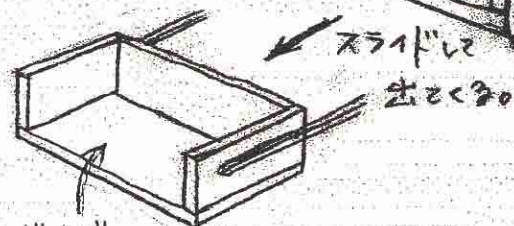
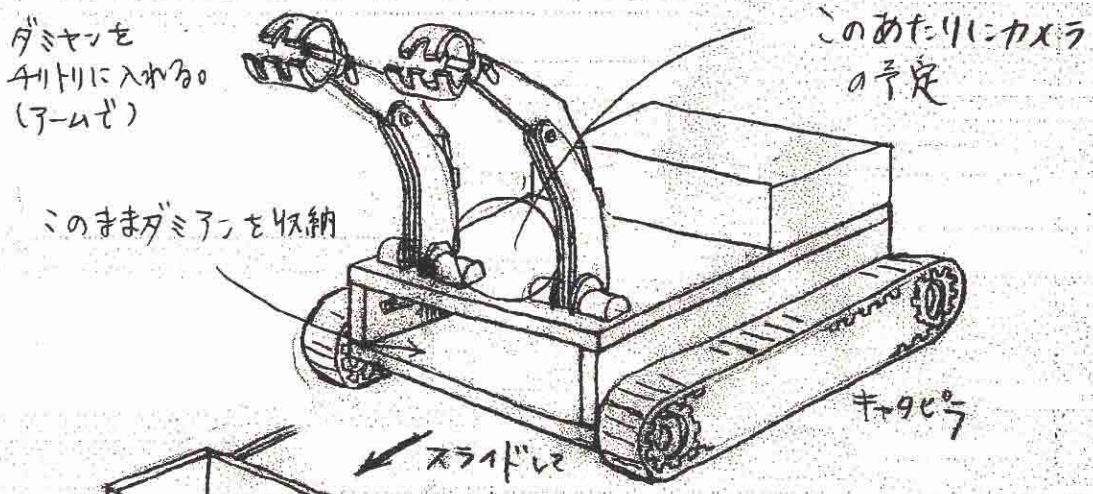
センサ: タッチセンサ、距離センサ、圧センサ、接近センサ



チーム名 L	キャプテンが所属する団体名
-----------	---------------

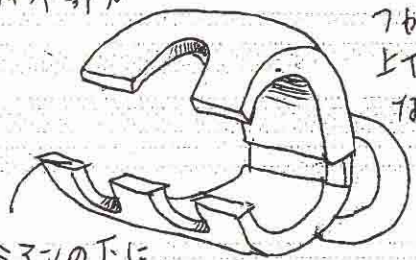
第 2 号機	ロボット名 (フリガナ)
--------------	--------------

このロボットの構造図およびアイデアをわかりやすく作図してください。



できるだけダミヤンにショックを与えないように、スポンジ等のクッションになるものをいれておく。

アーム部分はパーシオナルを参考に  
ハンド部分



つかむ。上下がたがいのちがいに  
なるように

ダミヤンの下に  
もどり込ませるこせが  
できるなら、打るべく薄く。  
糸にはゴムはでせつけておく。

センサ: タッチセンサ, 距離センサ, 圧力センサ, 接近センサ

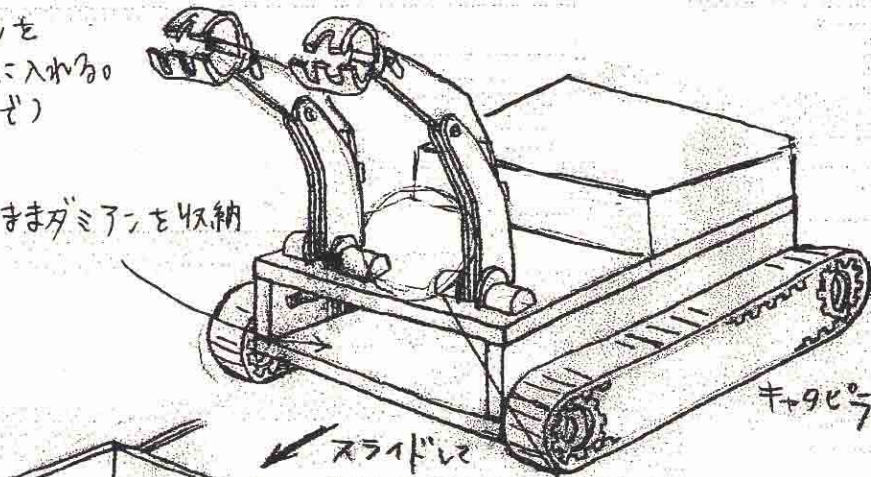
チーム名 <b>L</b>	キャプテンが所属する団体名
------------------	---------------

第 <b>3</b> 号機	ロボット名 (フリガナ)
---------------------	--------------

このロボットの構造図およびアイデアをわかりやすく作図してください。

ダミヤンも  
41トリに入る  
(アーム)

このままダミヤンも収納



スライドに  
出せる

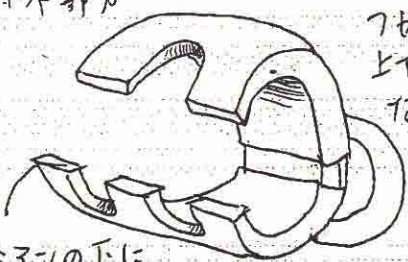
キータビ

このあたりに  
カメラの予定

できるだけダミヤンにショックを  
与えたいように、スポンジ等の  
クッションになるものもいれておく。

ハンド部分

アーム部分はパーシタブルを多用。



つかむ。  
上下がたがひちがひに  
なるように

ダミヤンの下に  
もどり込ませるコトが  
できる様に、作るべく薄く。  
糸にはゴムはごせつけおこ

センサ: タッチセンサ, 距離センサ, 圧力センサ, 接近センサ