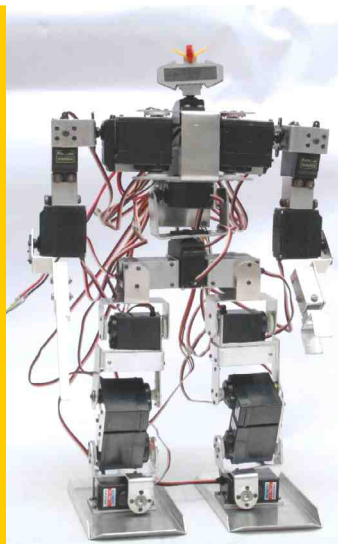


# 「手作り」ロボット 一覧

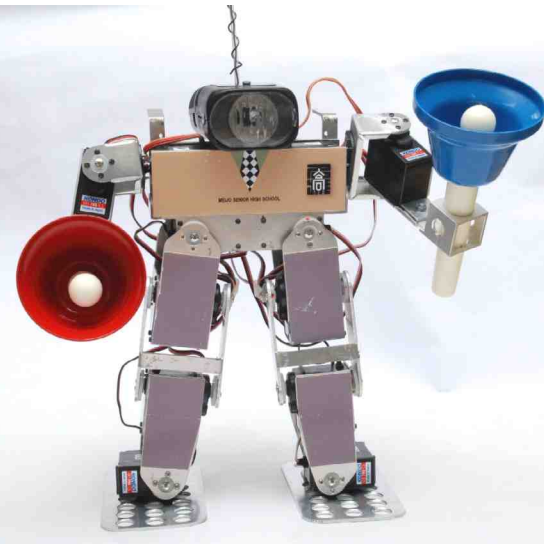
2007年度 夏版

シオルディオンブレード



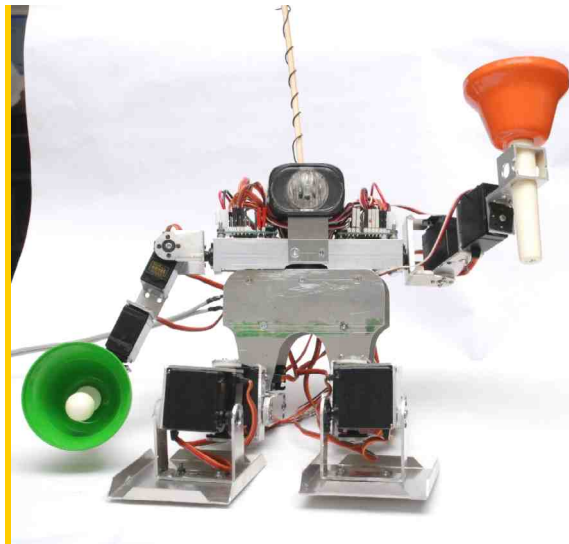
- サーボモータ 近藤科学 KRS786ICS × 12  
FUTABA3003 × 9
- コントロールボード 近藤科学 RCB-1 × 2
- 関節自由度 計21自由度
  - ・脚部: 5自由度 × 2 = 10
  - ・腕部: 4自由度 × 2 = 8
  - ・首部: 1自由度 ・腰部: 2自由度

はなちゃん



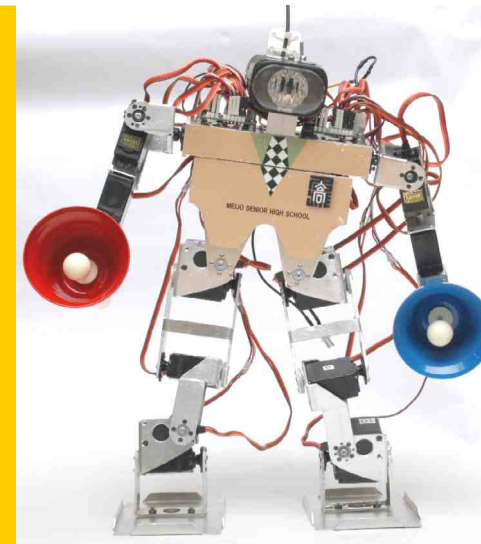
- サーボモータ 近藤科学 KRS786ICS × 12
- コントロールボード 近藤科学 RCB-1 × 2
- 関節自由度 計12自由度
  - ・脚部: 4自由度 × 2 = 8
  - ・腕部: 2自由度 × 2 = 4

α



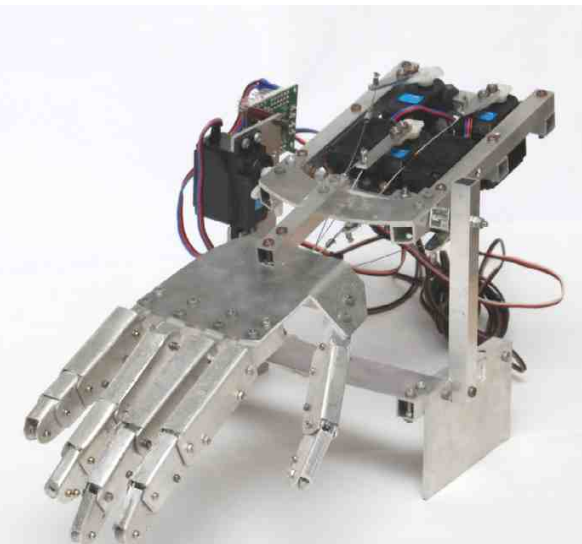
- サーボモータ Mini S Servo RB995 × 17
- コントロールボード 近藤科学 RCB-1 × 2
- 関節自由度 計17自由度
  - ・脚部: 5自由度 × 2 = 10
  - ・腕部: 3自由度 × 2 = 6
  - ・腰部: 1自由度

β



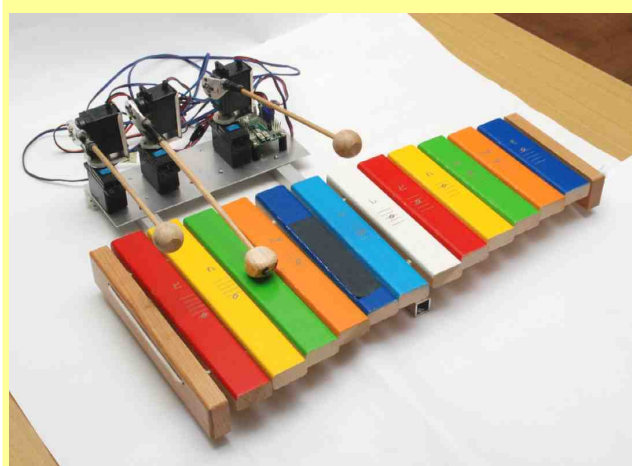
- サーボモータ Mini S Servo RB995 × 17
- コントロールボード 近藤科学 RCB-1 × 2
- 関節自由度 計17自由度
  - ・脚部: 5自由度 × 2 = 10
  - ・腕部: 3自由度 × 2 = 6
  - ・腰部: 1自由度

て



- サーボモータ SANWA SX -101z
- コントロールボード 近藤科学 RCB-1 × 2
- 関節自由度 計6自由度
  - ・指部: 各指1自由度 × 5 = 5
  - ・手首部: 1自由度

もっきん演奏くん



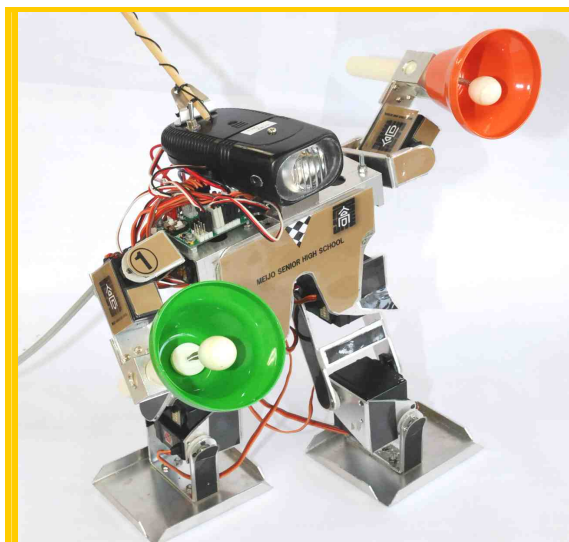
- サーボモータ SANWA SX -101z × 6
- コントロールボード 近藤科学 RCB-1 × 1
- 関節自由度 計6自由度

毛ガニ



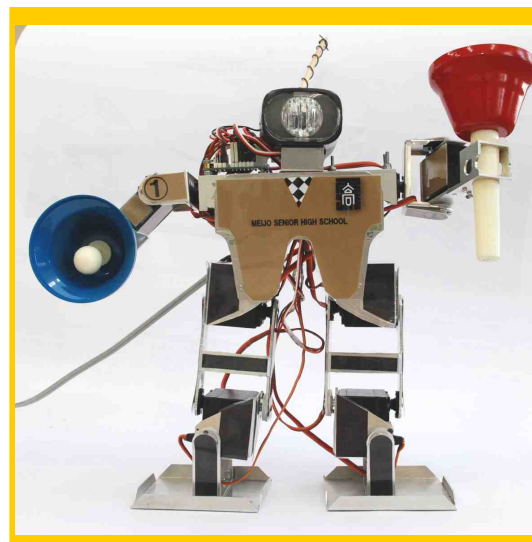
- サーボモータ SANWA SX -101z × 12
- コントロールボード 近藤科学 RCB-1 × 1
- 関節自由度 計12自由度

α<sup>2</sup> (α改良型)



- サーボモータ Mini S Servo RB995 × 12
- コントロールボード 近藤科学 RCB-1 × 1
- 関節自由度 計12自由度
  - ・脚部: 4自由度 × 2 = 8
  - ・腕部: 2自由度 × 2 = 4

β<sup>2</sup> (β改良型)



- サーボモータ Mini S Servo RB995 × 12
- コントロールボード 近藤科学 RCB-1 × 1
- 関節自由度 計12自由度
  - ・脚部: 4自由度 × 2 = 8
  - ・腕部: 2自由度 × 2 = 4

カニ市 (市販品改良)



