

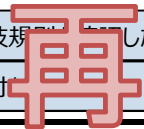
5月22日(金)必着

ロボットの基本設計書

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。

競技規則を遵守した
 添付

Ver1.0



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ニヒト ロボット名 Nicht すでに提出しているエントリーシートと同じ事	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) サクラソウ さくら荘(RRSTOB)
---	--

電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

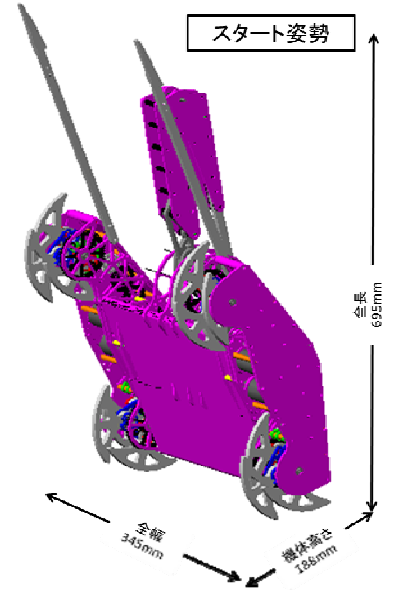
貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。

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。

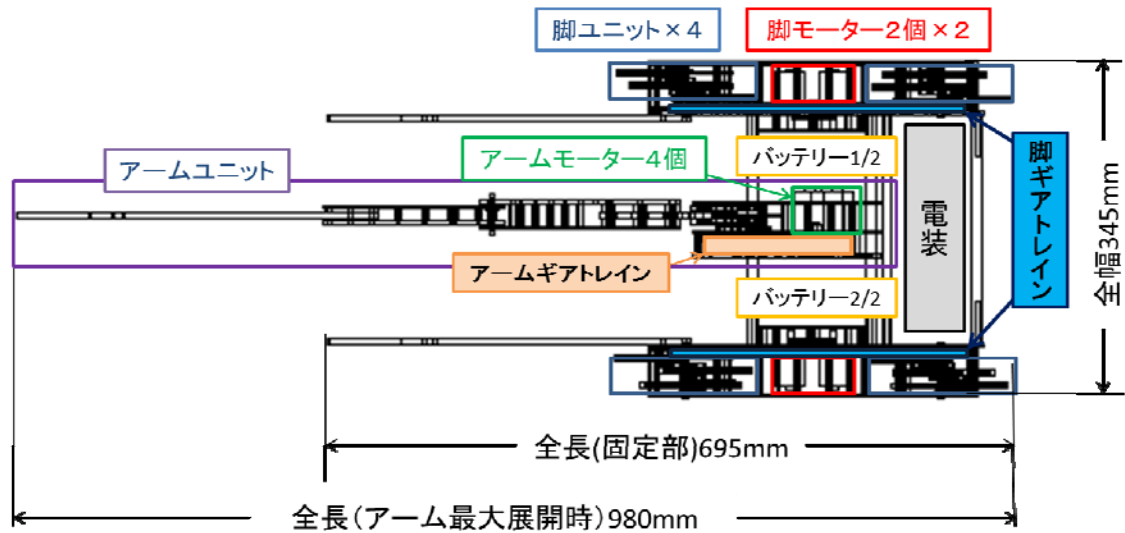
※このページには必ず基本設計書を記入してください。

※2ページ以上になる場合(添付シート利用可)は、右赤枠の注1をお読みください。

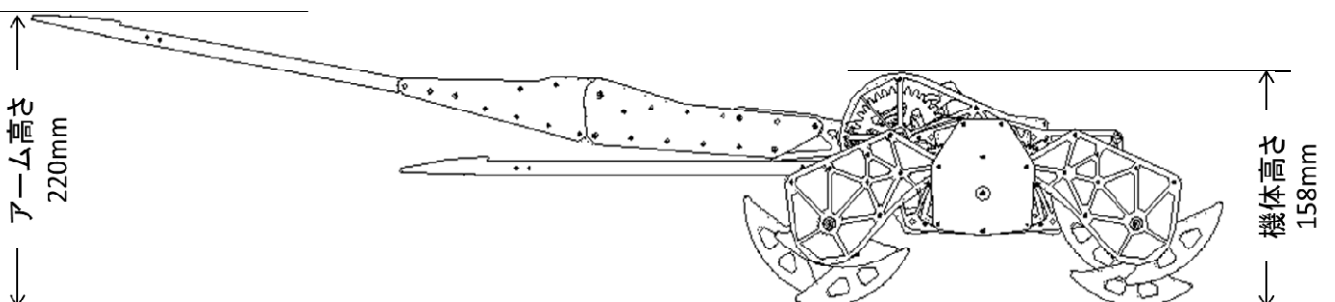
Nicht



機体スペック	
スタート姿勢サイズ	全長:695mm × 全幅: 345mm × 高さ:188mm
スタート後サイズ	全長:980mm(最大) × 全幅: 345mm × 高さ:158mm
腕機構	4節リンクロッド
腕機構モーター	RS - 380PH(マブチ製) × 4
足機構	: ヘッケンリンク(3層4脚)
脚機構モーター	RS - 380PH(マブチ製) × 2
バッテリー	タミヤ LFバッテリー LF2200-6.6V × 2
スタート方法	転倒スタート
重量	3500g以下



アーム作動面は、リング上面より20cmの高さを試合中いつでも任意に通過可能。



5月22日(金)必着

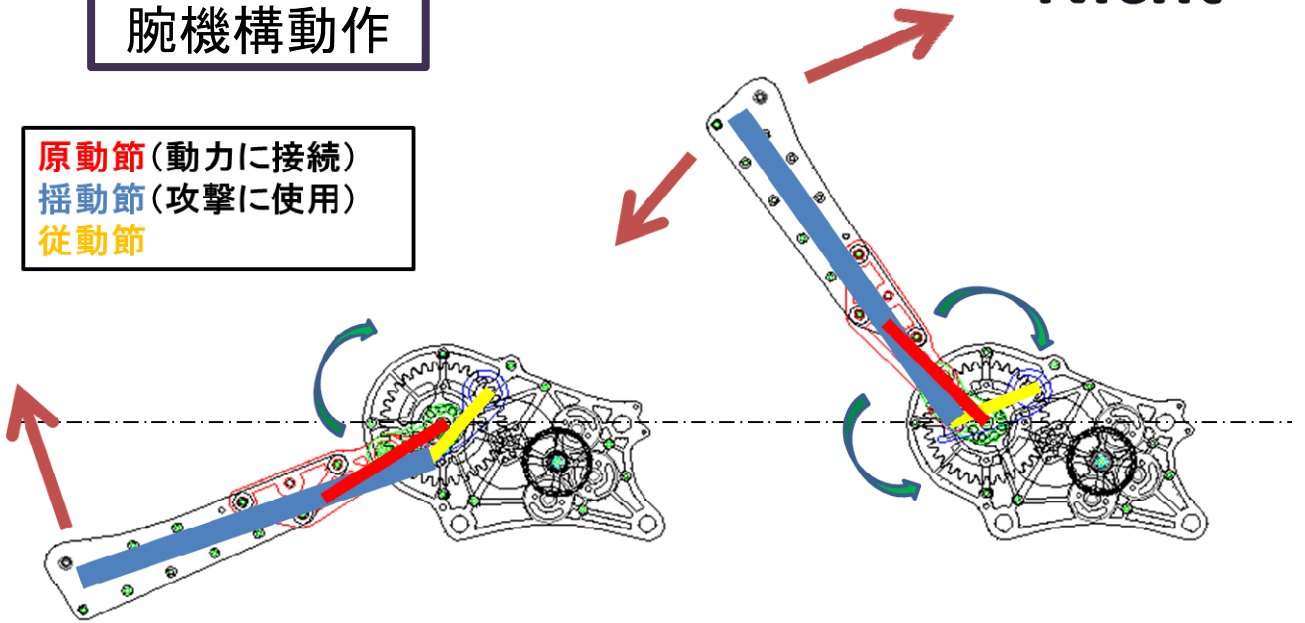
ロボットの基本設計書

A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付 **再** Nicht Ver1.0

腕機構動作

原動節 (動力に接続)
揺動節 (攻撃に使用)
従動節

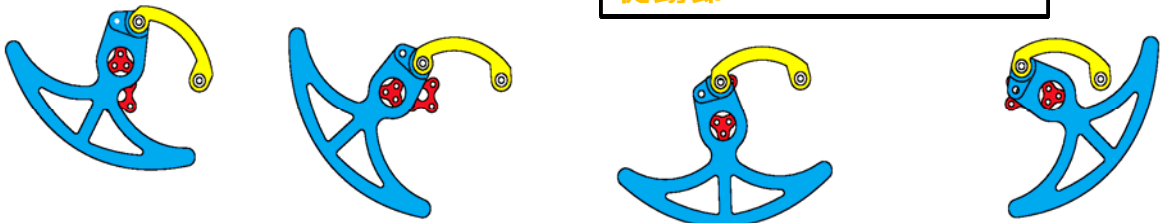


腕機構

- ・4節リンクを用いた揺動運動を行い、相手をひっくり返します。
- ・腕機構の先端は角を落としているので**安全にも配慮しています**
- ・アームはスタート姿勢(695mm×495mm×188mm)に収まり最大サイズ(980mm×495mm×188mm)以内で換装する。

脚機構動作

原動節 (動力に接続)
揺動節 (フィールドに接地)
従動節



クランク角.0度

90度

180度(接地)

270度

脚機構

- ・3枚で1セットのヘッケンクランク脚が112度の往復角運動を行い歩行する。
- ・この脚ユニットが4セット付いている。