

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。

競技規則を確認した

添付あり

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) キツツキハチカイ

ロボット名 きつつきはちかい

すでに提出しているエントリーシートと同じ事

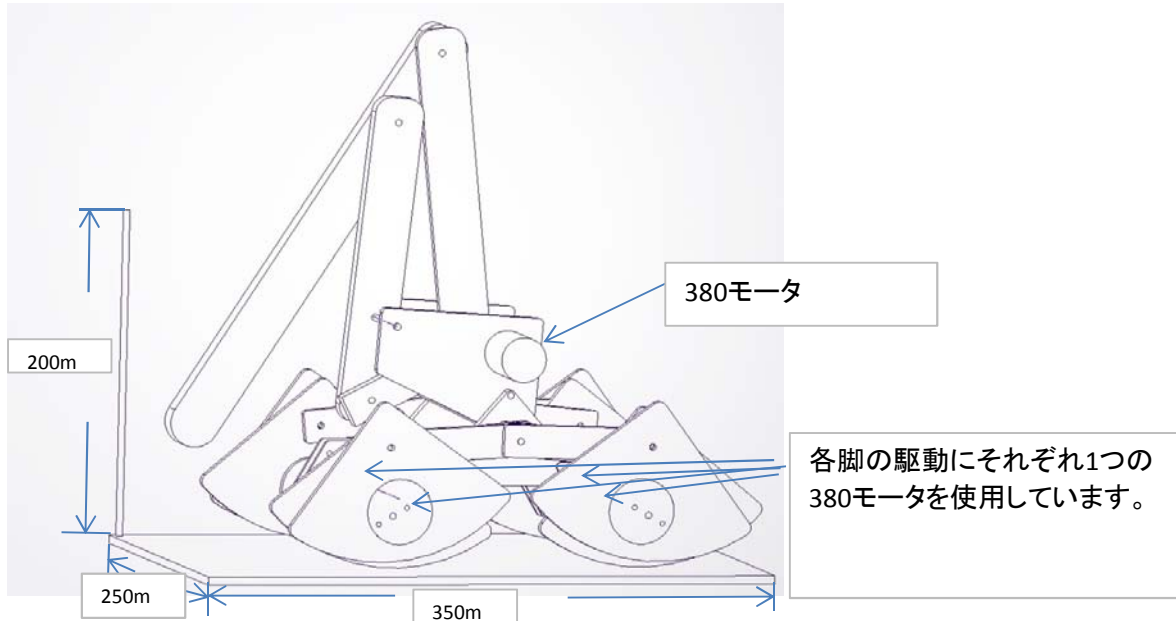
キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ)

(フリガナ) ティマルチエンジニアリング

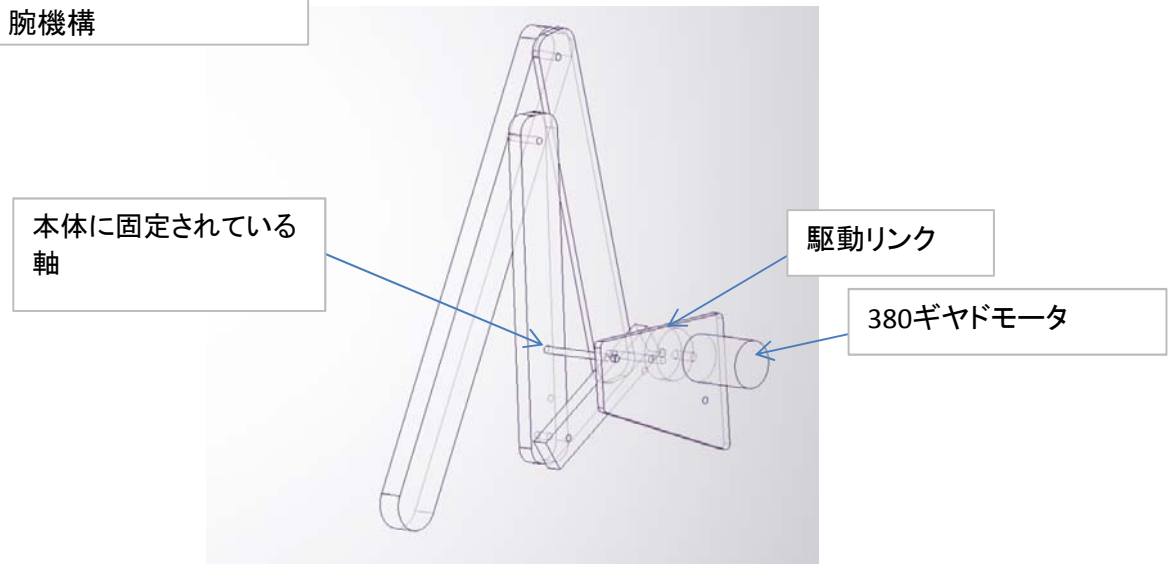
Tマルチエンジニアリング

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。

全体図



腕機構



脚構造は380モーターの出力軸から減速機を経て、180度で相対するカムが連結されています。

腕構造は380ギヤドモーターの出力軸から1つのカムが連結されており、4節リンクより前方向に突きを繰り出します。

各脚に380モーターを1つずつ使用し、脚機構に合計4つのモーターを使用します。

腕の動力に380モーターを1つ使用します。

電源はニッケル水素バッテリーを使用します。