



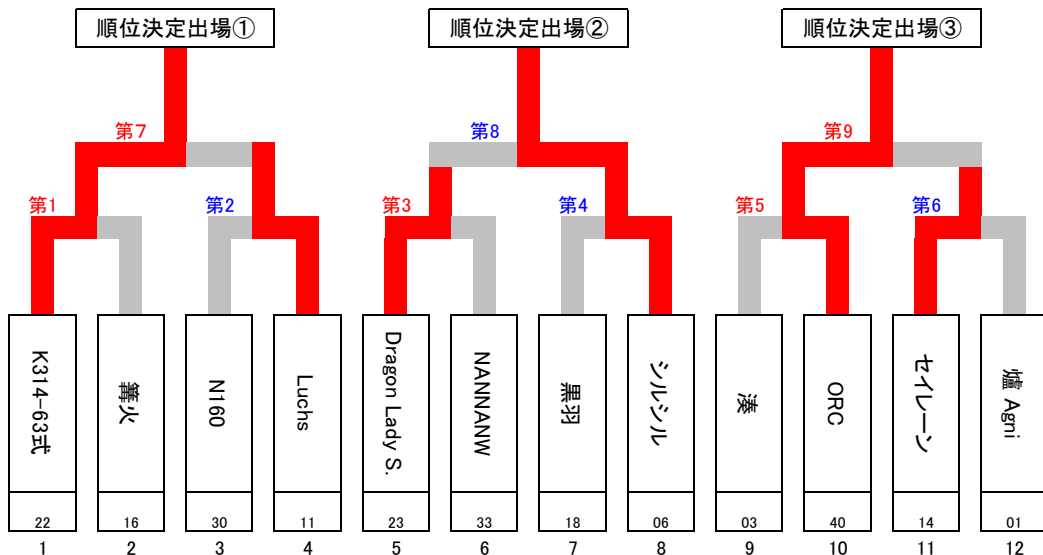
# 第27回かわさきロボット競技大会バトルロボット決勝トーナメント

順位決定戦  
16:00~

第2回戦 15:30~  
(第7~9試合)

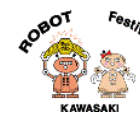
第1回戦 14:40~  
(第1~6試合)

赤字:Aリング  
青字:Bリング



	①勝者	②勝者	③勝者	勝敗
①勝者		○ 2-1	○ 2-1	1
②勝者	× 1-2		× 0-2	3
③勝者	× 1-2	○ 2-0		2

各ブロック代表①~③による  
順位決定戦 3試合



## 予選出場チームロボット特徴

NO	ロボット名	ロボット特徴
1	爐 Agni	アームユニットが前方に展開します。
2	しろやぎ22	搭乗型ロボ「おおよぎ」のスケールモデル。デザインは大河原邦男先生(本当に)。
3	湊	アーム先の鎌を使って相手をひっくり返します。スタート時は計測姿勢で機体を立てて転倒する形で入場します。安定した動きでフィールドを走り回り、積極的に攻撃していきます！
4	響	つよい
5	CALPICO	守る働く乳酸菌!!
6	シルシル	トルクを稼いだシールド回転アームによって正面からでも相手のロボットを場外に押し出せます。
7	アプト	3Dプリンターを使い、攻撃を受け流す様な、丸い外装を取り付けました。
8	R-FUTEI	腕の先端が3本の爪になっており、前方の敵機体に対する攻撃の範囲が広い。
9	frontier	アームの機構に4節リンク機構を用いているところ。
10	Ⅲ	SF架空戦闘機
11	Luchs	久しぶり過ぎて、メンタル遣られそうなので、「D.O.C.ヒールドローン」欲しいな。
12	久白兎	軽量・低重心・しっかりとした基礎構造。
13	ひつじの群雲	とても軽い。相手に合わせて、アームを換装することが出来る。
14	セイレーン	緑色の目に優しい機体です。炎が弱点です。
15	galette	基本に忠実。
16	篝火	中型機に負けないぐらい大きい小型機
17	Glaxsen	走り回って相手を翻弄する(つもり)。流行のロングリーチを掻い潜りインファイトで決着をつけろ!!
18	黒羽	機体を青系の色で統一した。
19	Vulture	クランク機の末裔。
20	OLF & s	優勝者のパワーが宿ってます
21	あーはん	変形機構によりスタンディングスタートを克服した次世代のロッド機体
22	K314-63式	戦い方の幅を持たせるため、高性能かつ扱いやすい機体へ
23	Dragon Lady S.	サスペンションの搭載と低重心による安定した走行性、アームの角度制御による操縦の容易さが特徴です
24	見	結婚し、世帯主になってから初めての参加です！回転プレートに戻ってきました。できるだけ勝ちたい。

NO	ロボット名	ロボット特徴
25	Gladiator	脚ユニット、アームユニット等に、工具不要のワンタッチ着脱機構を搭載。
26	突ロボ	槍と盾を模した二つのアームを手に、相手に突撃する。勝ちは転倒ではなく押し出しを狙っていく。
27	LTS -Ancient-	低重心で強い脚回り。
28	初恋のアテナ	可動域の広いサスペンション。星の模様が入っていたり羽のような形のフレーム(にする予定)。
29	LTS-Succeed-	色んなアームに触れてほしかったので交換式にしました。また、安心感のある脚周りになっています
30	N160	小さく防御性に優れた機体。凹凸の少ない機体デザインは敵の攻撃を受け流す。トラニオン式懸架装置により安定した走行を実現。アームは短くトルクのある動作が可能。アウトリガー(転倒復帰機構)を備える。
31	藤-TA-Ver.0	シールドでアタック。
32	からから	ハヤブサの翼のような大きなブレードで相手をはじき飛ばします。
33	NANNANW	低重心、低車高を目指したため前回機体に比べて平べったい見た目になりました。
棄権	lipton	脚はTPU素材を用い負荷がかかっても割れず、安全面に配慮している。脚を前後左右斜めに取り付けることによってオムニホイールのように前後左右自由に移動ができる。
35	絶対王政	リゼ・ヘルエスタのシンボルである翼を機体にデザインし、脚を山越えを軽々とできるように調整した
36	AKANE	4脚ショートロッドです。玩具のような見た目を目指しています。
37	O's Mhorn	ロッド先端を付け替えられるようなアームにし、足のギア比を40にすることで扱いやすさも重視まし
38	モア	中型で、俊敏を高い。スピードを生かした試合をしたい
39	BambooLance	動きが速く、例年の機体より重いとその分粘り強い機体になっている。
40	ORC	相手を転がしますw
41	バルバトス	小回りのかく設計に仕上げました。
42	夕嵐	一見さんでも「戦車のラジコン」ではなく「ロボット」と認識させる外観と変形動作。
43	みるき☆うえい	自作モータドライブ！PID制御によるサーボ制御！モータ6個の高威力アーム！
44	やまだーん/ハンジヤンドラム	大型の2輪の脚を備えたハンジヤンドラム型のロボットです。転がって攻撃します。
45	偽	脚がいいです
46	菊QuadrupleCrown	脚機構:スコットラッセル型ヘッケン、腕機構:ルーローの三角形を利用したスライダクランク
47	輝	半径の大きいアングルを高速で回して相手のロボットをやさしく場外に出します。
48	王	サスペンション搭載による走破性能と、小回りの利く素早い移動性能の実現を目指し設計しました。