

5月27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) クラブ エヌエスエス ロボット名 Crab NSS <small>すでに提出しているエントリーシートと同じ事</small>	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) クラブ エヌエスエス Club NSS
--	---

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。

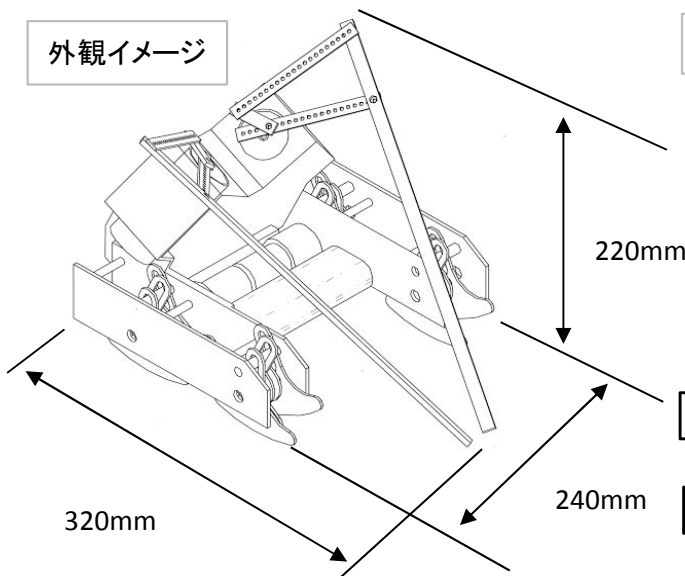
貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。
図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

特徴 アルミ板金の交流TIG溶接とベンダー(曲げ加工)を積極的に取り入れシンプルな構造により
ネジ類を少なく抑え軽量化、また、アーム機構を斜めに配置することにより立体的な軌跡を描くアームを実現す

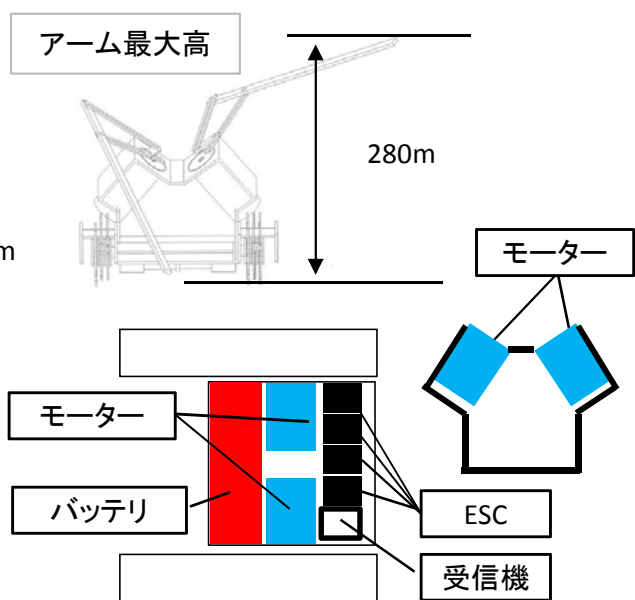
仕様
サイズ(スタート時): 320×240×220[mm]
重量: 3200g
脚機構: スライダクランク機構4基
アーム: 5節クランク機構2基

パーツ構成
プロポ Futaba T6K
受信機 Futaba R3006SB
ESC Futaba MC402CR × 4
バッテリー TAMIYA LFBATTERY LF2200-6.6V
モータ Mabuchi 380PH × 4

外観イメージ

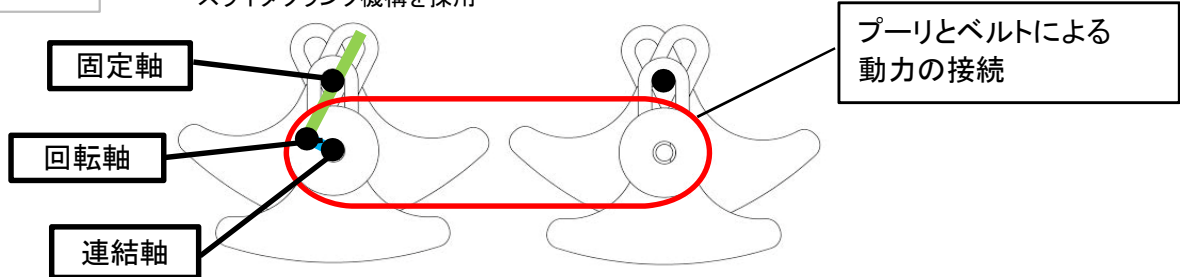


アーム最大高

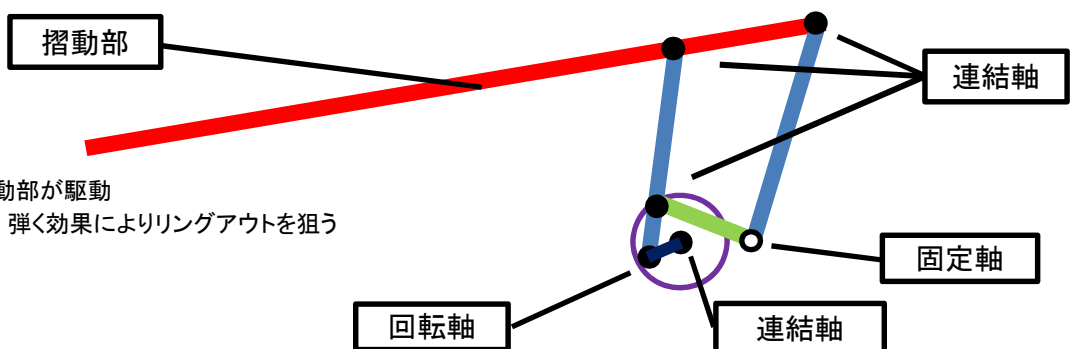


脚構造詳細

脚部は動力のモータをプーリーとタイミングベルトで接続した2基を左右に配置
スライダクランク機構を採用



アーム機構詳細



5節のリンク構造により摺動部が駆動
対戦相手の動きを逸らす、弾く効果によりリングアウトを狙う