

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 Ver1.0
 添付あり

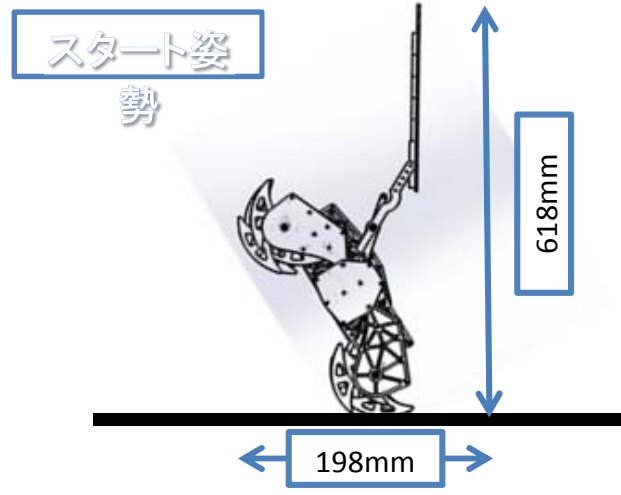
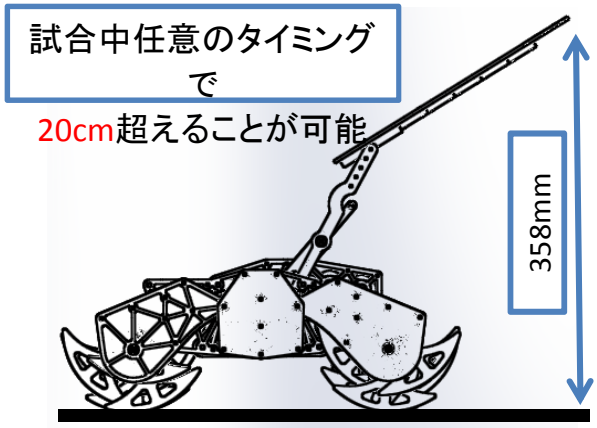
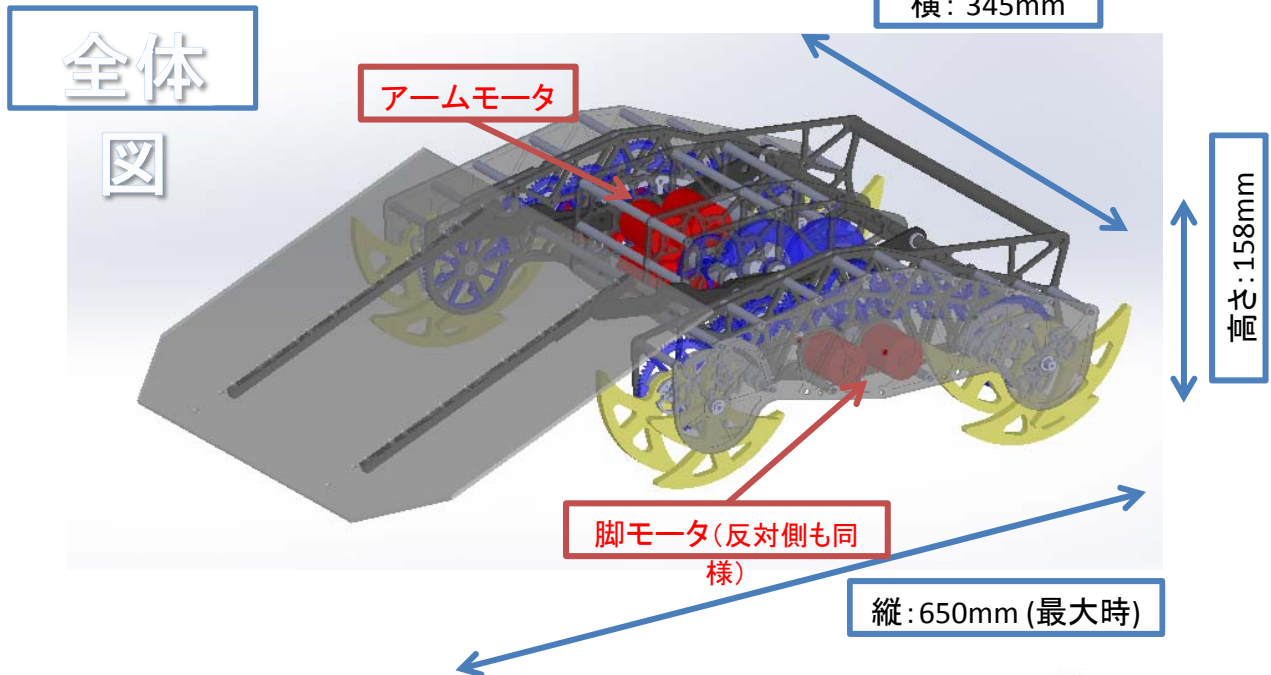
再

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ムツミ グラティテュード	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
ロボット名 睦 Gratitude すでに提出しているエントリーシートと同じ事	さくら荘

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。

機体スペック

- ・腕: スライダーリンクロッド (換装)
- ・腕モーター: RS - 380PH × 3
- ・脚: ヘッケンリンク(3層4脚)
- ・脚モーター: RS - 380PH × 2
- ・サイズ: 縦: 650mm (最大時) × 横: 345mm × 高さ: 158mm
- ・バッテリー: Li-Feバッテリー6.6V × 2
- ・スタート: 転倒スタート
- ・重量: 3200g



5月27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 Ver1.0

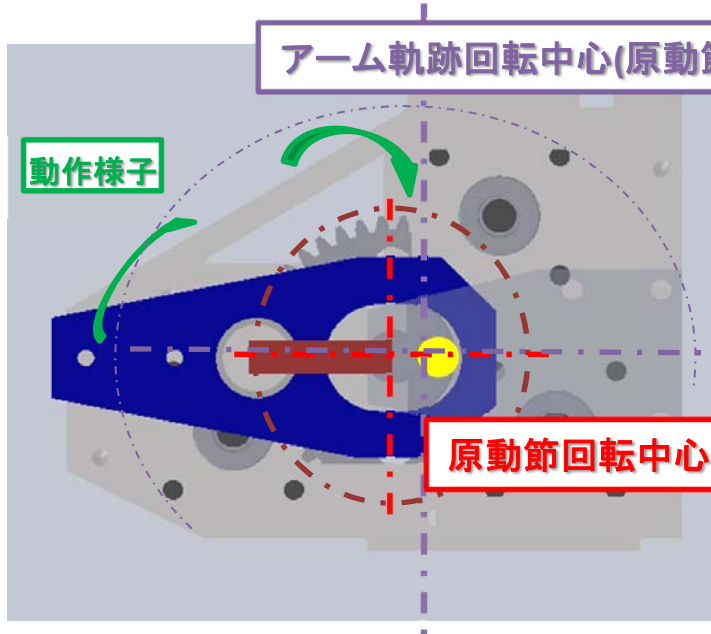
睦 Gratitude

腕動作様子

原動節

従動節

揺動節

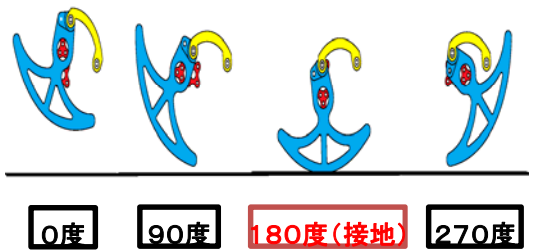


脚動作様子

原動節

従動節

揺動節



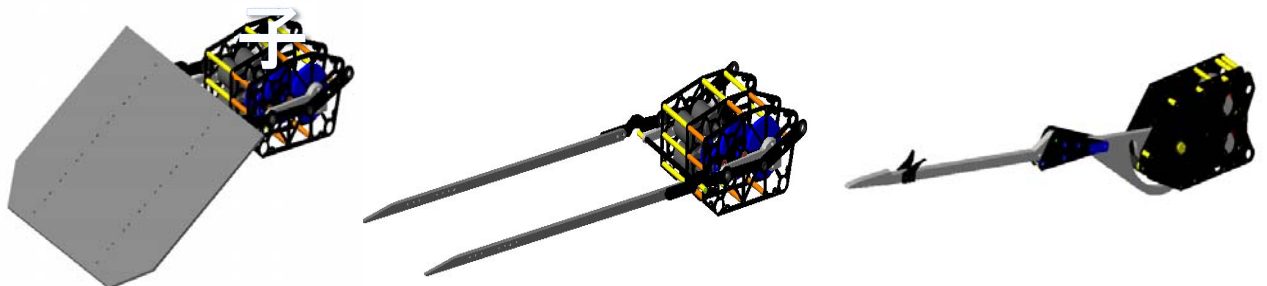
腕機構

シールドとロッドを換装できる腕機構です(基部自体も換装)。
 スライダー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。

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。

アーム換装様



- ・いずれの状態もスタート時には縦:700mm × 横: 350mm × 高さ:250mm以内に収まっている。
- ・状況に応じて武装を使い分ける。