

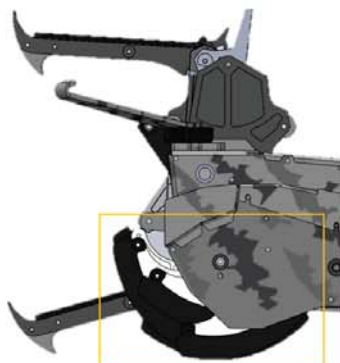
5月19日(金)必着

ロボットの基本設計書(添付シート)

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

LEG UNIT



<<<



四節リンク構成で、1ユニットにつき120°位相3枚の脚で歩行を行う
上図に示すように脚機構の接地点は、駆動リンクの回転中心を取り囲む軌跡を描いて動作をしていないため
ルールに則っている

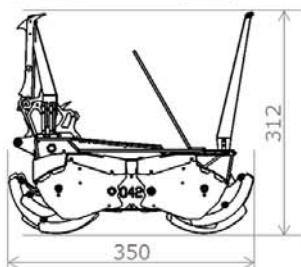
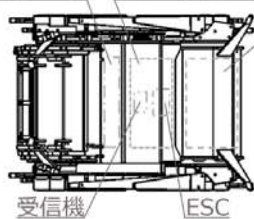
機構	4節リンク式 対称各2
位相	120°3相
中心高度	60mm
駆動方式	左右独立駆動

Specifications

計測姿勢三面図(単位:mm)

主要諸元表

4-脚モータ 4-アームモータ バッテリ



■機体寸法・重量

全高[mm]	312
全幅[mm]	250 [610]※
全長[mm]	350 [450]※
重量[g]	3300

■主要装備

バッテリー	Lifeバッテリー(規定品) 13.2V
制御(ESC)	アーム:MAMBA MAX-PRO(Castle Creations) ×1 脚:MC402CR(フタバ) 左右各1
通信	送信器:T10J(フタバ) ×1 受信機:R 30080 S B(フタバ) ×1

※[]内はスタート後寸法