

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**⑤脚の機構**

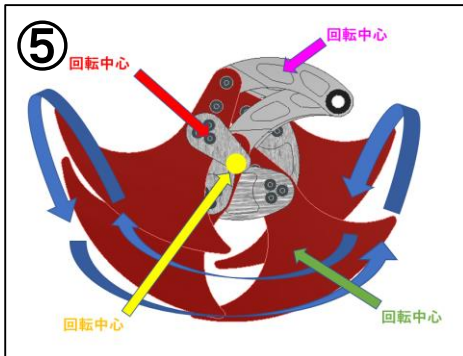
脚は四節ヘッケンリンク機構を利用した90度位相の四層のヘッケンで構成され左右にそれぞれ前部、後部の計4ユニットで構成されている。

動力は左右で2個ずつ計4つのマブチ製の380モーターを使用、ギアで動力を伝達する。

足先の軌跡は青い矢印で示している。

脚の接地点はクランクの回転部の回転中心を囲んでいない。

また、走破性の向上をねらうために、ばねサスペンションを用いる。

**⑥換装(装甲)**

対戦相手により一部パーツを外し装甲を取り付ける。

装甲の換装をしたときも前述の転倒姿勢と同じで、機体寸法は縦218[mm]、横348[mm]、高さ650[mm]で大会規定のサイズに収まる。重量も規定に収まる。

