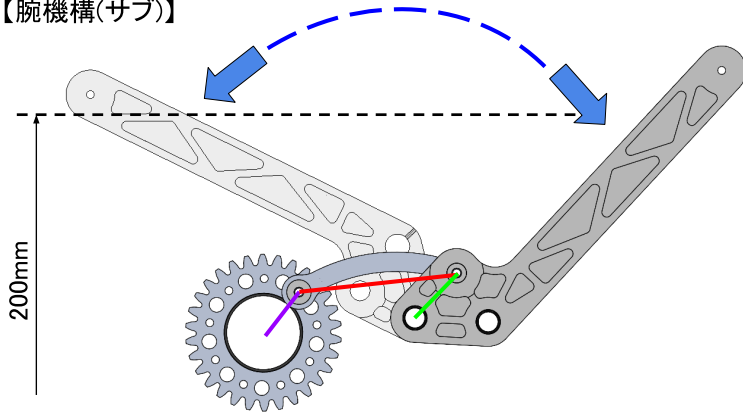


■ スタート時の寸法(mm)	幅	345	mm	奥行	230	mm	高さ	615	mm
■ 重量(g)	3290 g								
■ バッテリー(種類)	リチウムフェライトバッテリー 6.6V x2個 計13.2V								
■ 駆動源(種類・個数)	腕 マブチorタミヤ製380モーター × 3 個 脚 マブチ製380モーター(片脚1個) × 2 個 その他 ← ☒ を入れて、上記青枠内に記載ください。								

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。

【腕機構(サブ)】



4節リンク機構を用いた腕機構

相手ロボットにもぐりこんだ際に、持ち上げて攻撃する他、復帰機構としても用いられる。

歯車一体のクランク(紫)が回転、中間リンク(赤)が揺動運動することで、従動リンク(緑)が往復運動する。

青色の線は腕機構の軌跡を表す。

最大高さが250mm以上のため、高さ200mmの位置を任意に通過可能。

メイン腕機構の動力源から分岐し、連動して動作する。

ロボットの製作目標

ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) ドウタヌキ

ロボット名 どうたぬき

キャプテンが所属する会社or学校の名称(フリガナ)

(フリガナ) カナガワコウカダイガクオービー

神奈川工科大学OB

＜今回のロボットの製作目標を教えてください。＞

- ①ロボットを完成させること
- ②1勝すること
- ③大会終了後、無事に帰宅すること

＜目標実現にむけた工夫を教えてください＞

＜具体的に(自由記載)＞

- ①スケジュールに余裕を持った製作
- ②練習会への参加、自宅での走行練習
- ③よく食べて、よく寝る。健康第一

＜ロボットの名前の由来(30文字以内)＞

日本刀の名前より。質実剛健で、実用本位の作りが特徴。

＜ロボットの特徴(50文字以内)＞

シンプルな構成のブレード回転。大体の部品が3Dプリンターで作られている。

- 連絡は全て祝日を除く月曜日から金曜日(9時から17時まで)に行いますので、キャプテンあるいは連絡者の電話番号はその時間帯に連絡できる番号をご記入ください。また、大会当日までに夏休み、お盆休みをはさみますのでご注意ください。
- 応募方法等、ご不明な点は大会事務局までお問合せください。
- ご記入いただいた個人情報(フリガナ、住所、電話番号、Eメール)は下記の目的で利用させていただき、その範囲を超えて利用することはありません。
- 大会終了後に、基本設計書(個人情報除く)はホームページにて公開させていただきます。

＜連絡先＞

第31回かわさきロボット競技大会実行委員会事務局

E-mail kawarobo-sanka@kawasaki-net.ne.jp

◆ご記入いただいた個人情報は下記の目的で利用させていただき、その範囲を超えて利用することはありません。

1. 申込み・問合せに対する回答のご連絡
2. 大会に関する事務連絡
3. 大会パンフレット・報告書等の配布物
4. 書類審査
5. かわさきロボットに関するイベントのお知らせ、アンケートの実施
6. 展示会・セミナー等の案内
7. 大会ホームページへの掲載
8. 賞品などの発送に伴うご連絡

※ご記入いただいた個人情報を申込者の同意なく第三者に提供することはありません。