

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

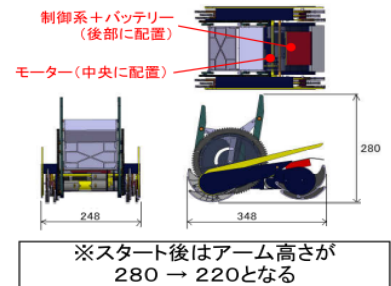
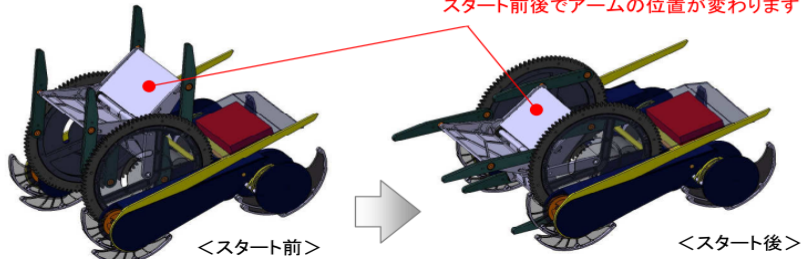
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) マンコーサーライオン ロボット名 M@NGO SirLion	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) アマヨナカノキドウキジュツケンキュウブ あま真夜中の機動技術研究部
---	---

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。

全体像



基本仕様

- ・スタート前(初期姿勢)サイズ
縦:348mm、横:248mm、高さ:280mm
- ・バッテリー
ラジコン用ニッケル水素バッテリー(14.4V 2000mAh)
- ・駆動用モーター
攻撃用アーム: マブチ380モーター3~4個
足: マブチ380モーター2~4個
転倒復帰アーム: マブチ380モーター1~2個
(各部モーター数は仮設定であり、変更の可能性有)
- ・無線システム
プロボ: FUTABA 6EX 2.4GHz SS(公式指定2.4GHzプロボ)
受信機: 6EX付属受信機(6ch仕様・公式指定受信機)

- ・攻撃アーム
シールド回転型アーム
+回転爪(平行リンク式クランク型アーム)
- ・転倒復帰機構
可動型ロッド式アーム



第17、18回参加機体のマイナーチェンジ型として参加(主にメンテナンス性向上)

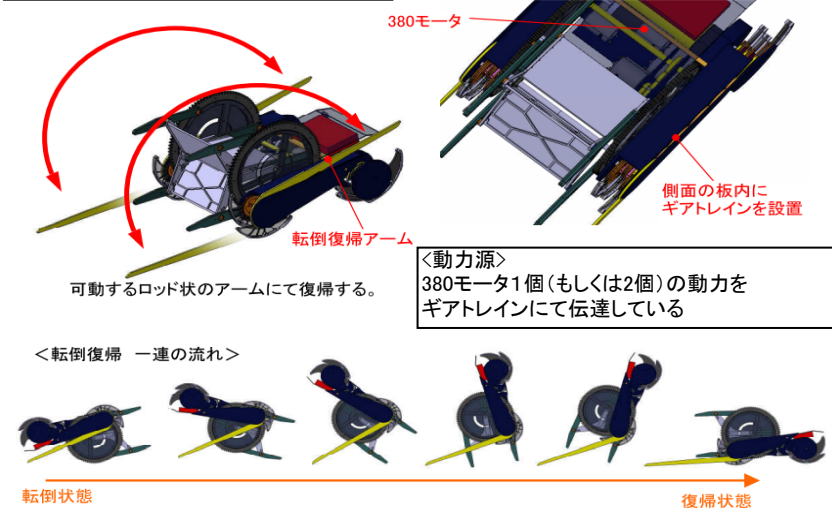
攻撃アーム



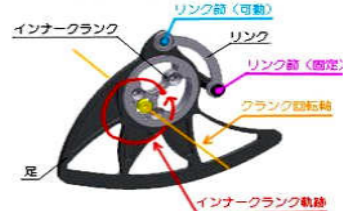
足構造



転倒復帰機構



＜足機構の説明＞



上図のようなインナークランクとリンクを用いて
足部に往復角運動(約72°)を行う
歩行動力を与えている。
この足を1ユニットあたり3個、
4ユニットあるので計12本の足で歩行する。