

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

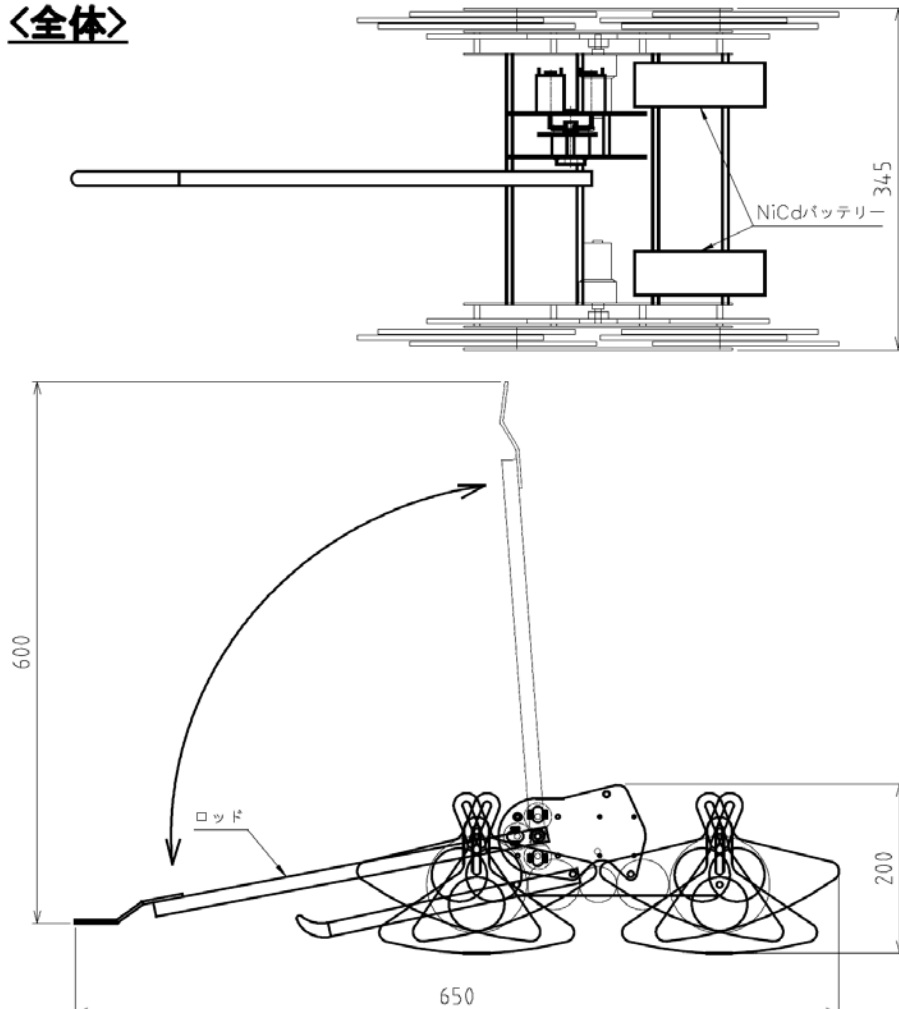
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

| | |
|--|--|
| ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ファン ロボット名 FUN | 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) アールアールエスティーオービー(リツメイカンダイカクロボットキジユ) RRST OB(立命館大学ロボット技術研究会OB) |
|--|--|

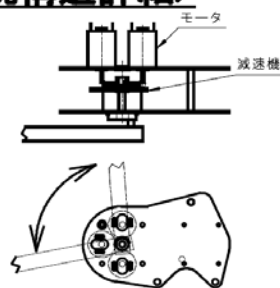
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。

<全体>



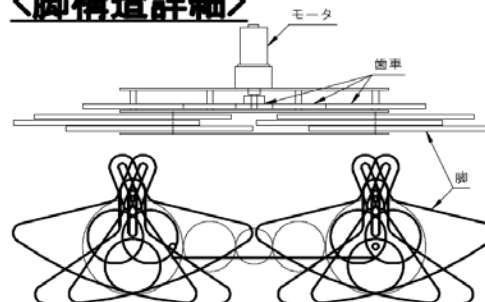
- ・サイズは650mm×345mm×200mmです。スタート時は脚でバランスをとり起立するので幅25センチ奥行き35センチ高さ70センチに収まります。
- ・腕構造のロッドは600mmの高さまで作動するので規定の20センチを任意に通過出来ます。
- ・バッテリーはニッカドバッテリーを使用します。
- ・重量は3500グラム未満です。

<腕構造詳細>



- ・モーターは規定の380モーターを3個使用します。
- ・モーターの出力が減速機により減速されロッドを回転させます。
- ・ロッド先端を丸めることによって安全性を確保します。

<脚構造詳細>



- ・モーターは規定の380モーターを左右それぞれ1個使用します。
- ・モーターからの出力を歯車で前後の脚へ伝えます。
- ・脚は3枚一組のスライダ・カムクランク脚が片側2組全体で4組です。
- ・大型の脚とすることで走破性能を高めます。