

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。

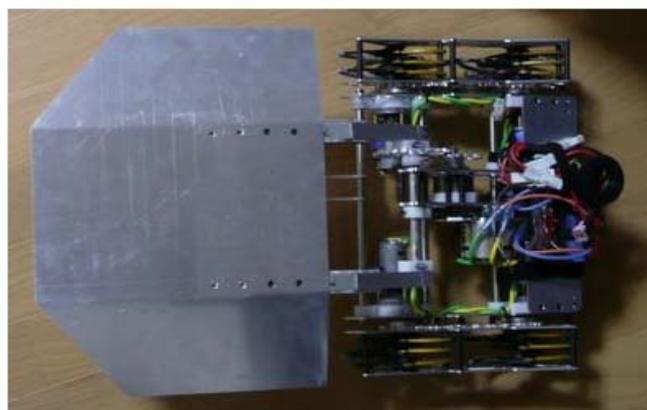
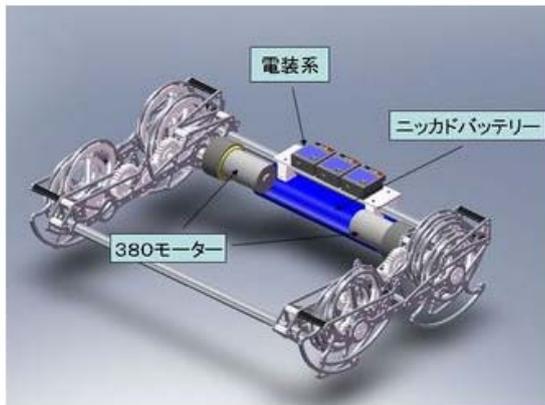
Ver1.0

| | |
|--|---|
| ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ホチヨムキン ロボット名 POTEMKIN | 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) イハラキダイカク 茨城大学 |
|--|---|

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。

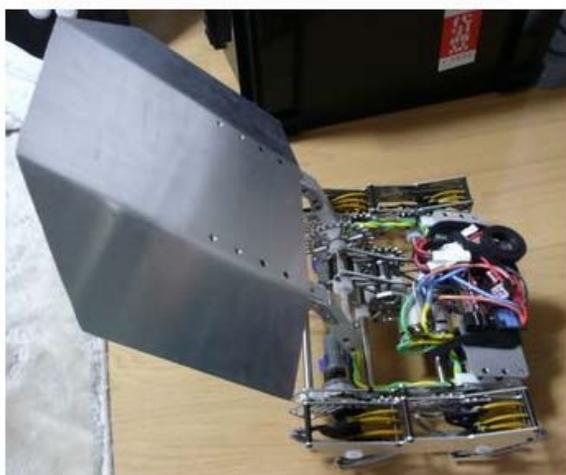
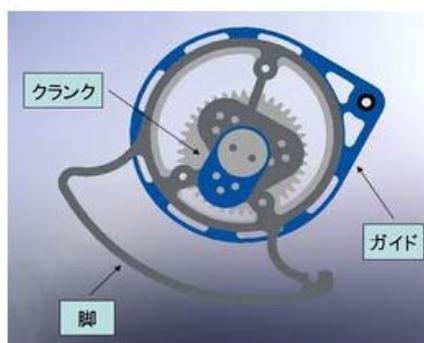
機体スペック一覧

- ・ 脚:4節リンク機構(ヘッケンリンク)
- ・ 脚モーター:マブチ380PH(左右2個ずつ計4個)
- ・ アーム:シールドアーム
- ・ アームモーター:マブチ380PH3個
- ・ バッテリー:ニッカドバッテリー1個
- ・ サイズ:スタート時 240° × 343° × 307°
展開時 547° × 343° × 252°
アーム高さ最大 230°
- ・ 重量3500g以内



脚の構造について

4節リンク機構(ヘッケンリンク)
クランクの回転動力とリンク節により、往復角運動を行い歩行する。
クランクは120度位相で1組につき脚3個を合計4セット配置する。



アームについて

- ・ シールドアーム
スタート時はシールドを上げた状態にし、試合開始と共に機体前方に展開して使用。
アームは上に上げた状態で地上から 200° の地点を確実に通過する。