

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。

再提出

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) トウエンティーバック ロボット名 20BAK	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) オオサカコウギョウダイガクキカイコウガクケンキュウ 大阪工業大学機械工学研究部
---	---

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。

攻撃方法は大型カウンターロッドタイ

一番長いメインロッドが上に動けばカウンターロッドは下に動く連動性を組み込んでいます。

スライダークランクの足(軌道)

ロッドタイプなので足が命！ということで接地面が多いスライダークランク機構を採用！さらに足を大きくすることで50mm以下の障害物を乗り越えることを可能にしました！

630

113

転倒抜刀前

機体の幅は346mmです。

安全のため尖っている部分にはRをつけています。

転倒抜刀後

963

7.2Vニッケル水素バッテリー2本(14.4V)