

5月4日(金)必着

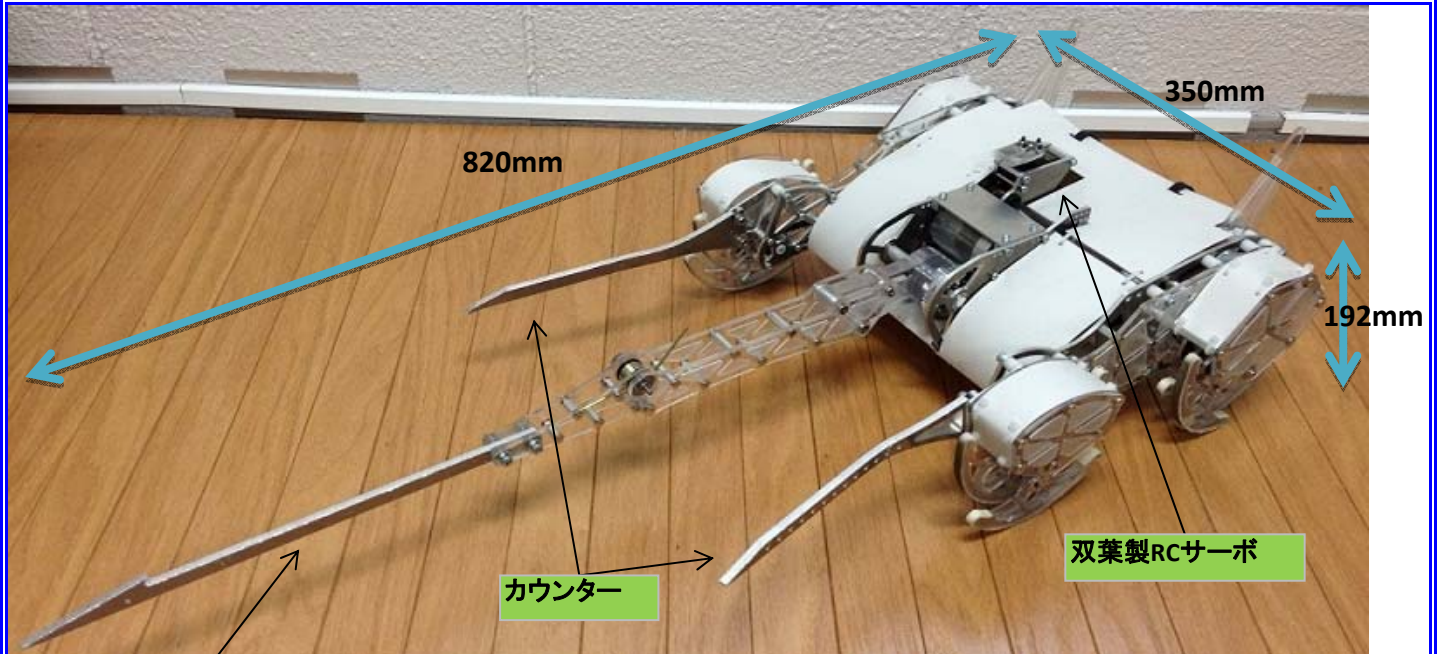
ロボットの構造概略図

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)ラファール ロボット名ラファール	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)カナガワコウカダイガク ロボットコウガクケンキュウブ 神奈川工科大学 ロボット工学研究部
--	---

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。



ロッド

- ・試合を有利に進めるため、対戦相手により長さを変更。(※変更後もルール規定のサイズに収めます)
- ・稼働軸から先端まで最短でも600mm以上あるので、地面から20センチメートルの高さを通ります。

【機体スペック】		
<全長>	820mm	(計測時 250mm)
<全幅>	350mm	(計測時 350mm)
<全高>	192mm	(計測時 480mm)
<重量>	3490g	
<380モータ>	脚:4個(右2個、左2個)	アーム:2個
<受信機>	R2106GF	
<アンプ>	MC402 × 3個	
<バッテリー>	14.4V ニッカドバッテリー	

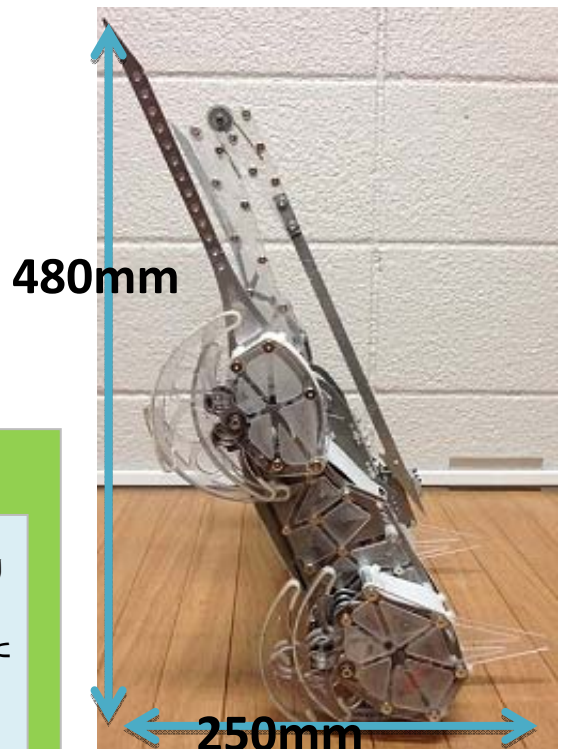
【脚機構】



クランク軌跡

ヘッケンリンクを用い、120度位相3枚を1ユニットとしております。クランクが回ると黄色で示したガイドにより動きが制限され、赤→緑→青の順に移動します。

機体には片側2ユニットで計4ユニット使用し、前後の伝達はベルトにより行っております。



計測、スタート時はサーボを使用したロック機構でロッドを折り曲げて、ルール規定のサイズに収めます。