

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) マダデキテナイ、 ロボット名 まだ出来てないの、	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。

<p>全体図</p> <p>※スタート時と戦闘時でサイズに変更無し</p> <p>350mm</p> <p>250mm</p> <p>250mm</p>	<p>・ロボット全体の概要</p> <p>全長：350mm 全幅：250mm 全高：250mm 重量：3.5Kg 電源：Ni-Cd バッテリー 14.4V 2400mAh</p>
<p>脚機構</p> <p>・脚機構の詳細</p> <p>脚機構はヘッケンリンクを応用したもので、120度位相で組まれたクランクと緑色で示したガイドにより、足が赤→青→黄→赤の順に揺動運動します。</p>	<p>・脚の概要</p> <p>動力：マブチ380モータ片側1個(合計2個) 枚数：片側9枚(合計18枚) 機構：ヘッケンリンク機構 その他：380モータの動力を歯車で伝達し、ヘッケンリンク機構により足を揺動運動させます。</p> <p>・腕の概要</p> <p>動力：マブチ380モータ6個 種類：無限回転シールド 回転直径：200mm その他：アームを回転させ、先端のL字アングルに相手を引っ掛けて相手を倒します。アームの回転直径が200mmあるので、地面から200mmの高さを試合中任意に超えることが可能です。</p>
<p>腕機構</p> <p>・腕機構詳細</p> <p>380モータの動力をギアとベルトで伝達し、アームを回転させます。アームの先端のL字アングルには焼き入れ処理が施されており、生半かな衝撃では変形しない非常に頑丈な構造となっております。アームの先端にはクッション材を取り付け、リング破壊防止等の安全対策を施します。</p>	