

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

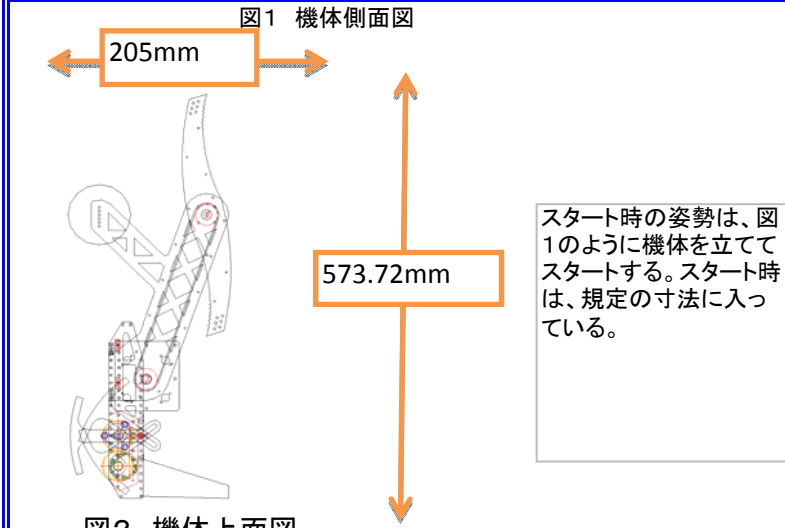
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

再提出

Ver1.0

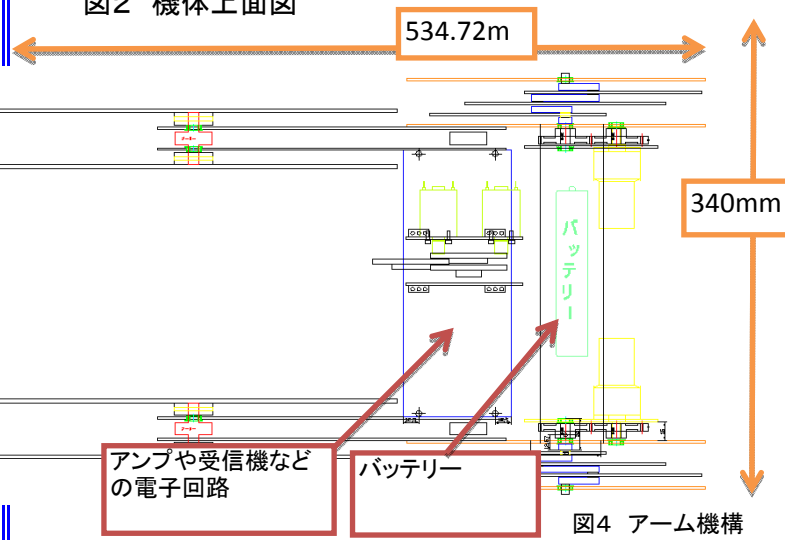
|   |  |
|---|--|
| ロボット名(フリガナ)15文字以内<br>(フリガナ) フォックスツヴァイ<br>ロボット名 Fox2 | キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ)<br>(フリガナ) カナガワコウカダイカクロボットコウカクケンキュウフ |
|---|--|

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。



**ロボットの全体概要**  
 全長:534.72mm  
 全幅:340mm  
 全高:205mm  
 重量:3.5kg  
 電源:NI-Cdバッテリー14.4V2400mAh

**脚の機構**  
 動力:マブチ380モーター片側1個使用(合計2個)  
 脚の枚数:脚ひと組に3枚、合計6枚。  
 脚はスライダークリンク機構で動く。



**アームの機構**  
 動力:脚と同じモーターを使用。  
 個数は4個使用。  
 回転直径:320mm  
 その他:板2枚を回転させる通称ブレード回転アーム。  
 図1にも書いてあるように地面から200mm以上の位置をアームが通過する。

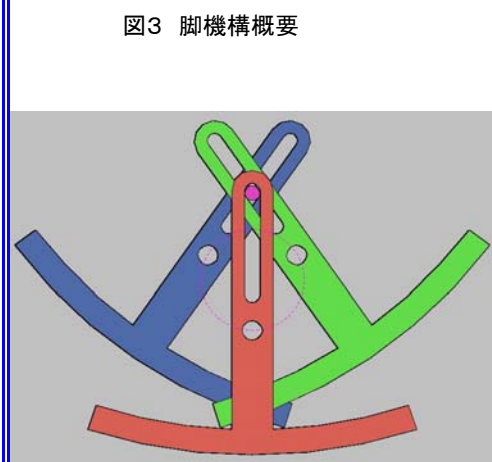
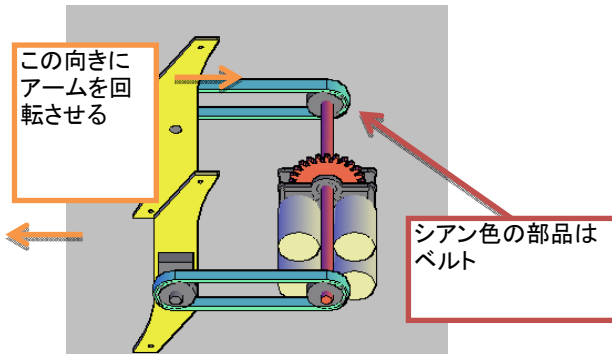


図3 脚機構概要



**脚の軌跡**  
 1枚分の軌跡を書いてある。  
 3枚構造なので1枚120°ずつずらして配置した。  
 1枚の軌跡は、図5のように動く。

図5 脚機構軌跡

クランクが回転することで、赤→緑→青の順で位置が移動します。