

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。

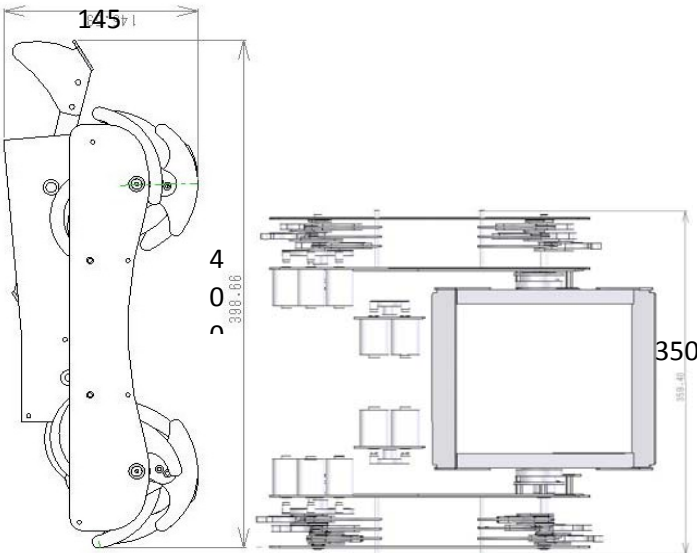
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) スパイク エフ タイプアール ロボット名 スパイク F type-R	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) カンノシヨクニダン(キンダイロボケンオービー) カンの職人団(近大ロボ研OB)
---	---

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。

1.初期姿勢

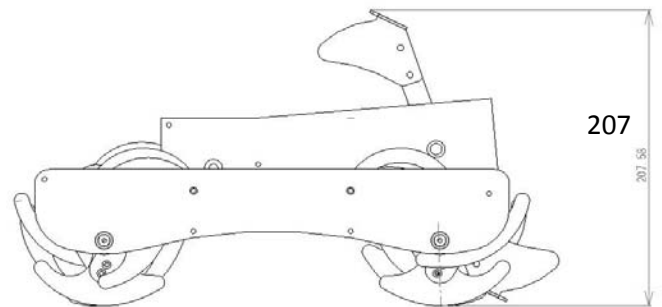
145×350×400mm



2.転倒時寸法

転倒タイプの為、左記初期姿勢と同寸。

回転アームである為、先端が200mmを通過します。



3.本体構造

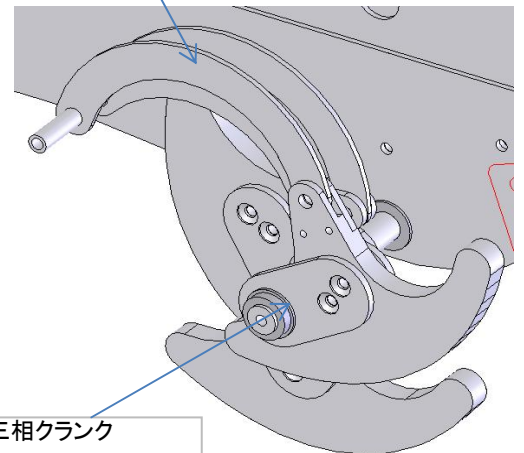
アームユニット: 回転シールドアーム
足ユニット: 三相ヘッケンリンク

アーム用380
モーター

アーム: 1段目はギヤで減速します。

アーム: 2段目はスプロケット・チェーンにより動力を伝達します。

ヘッケン用つり



三相クランク

4.スペック

- ①アームは回転シールドアーム
アームモーター: TAMIYA380モーター ×6個(標準)
(モーター数2~8個変更可能)
モーターから回転シールド部の減速比は1/10
- ②脚は三相ヘッケンリンクが4脚
脚モーター: TAMIYA380モーター ×4 or 6個
モーターから脚までの減速比は1/10
- ③バッテリーはニッカド及びニッケル水素バッテリー
電圧は7.2V及び14.4V
(対戦相手によりバッテリー・電圧を変更します)
- ④制御ユニットは自作基盤を使用
左右脚で2ch, アームで1ch使用

足用380モーター

足: 1段目はギヤで減速します。

足: 2段目はスプロケット・チェーンにより動力を伝達します。

