

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) アールケーゴジュウニ ロボット名 Rk-52	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) キンキダイガク リョウカイガクセイブカイ ロボットケンキュウカイ 近畿大学 理工会学生部会 ロボット研究会
---	---

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。

全体図

サイズ:縦 約348mm /横 約245mm /高さ 約220mm
重量:3500g未満
使用モーター:380モーター × 8個
使用バッテリー: Ni-MHバッテリー 7.2V 2200mA × 2本

幅:約245mm
高さ:約220mm
全長:約348mm

バッテリー
基板

- ・足ユニットを片側3箇所、計6箇所設け、安定した走行を可能にします。
- ・重心を調整するためにバッテリーを機体の前側に搭載します。
- ・相手のアームや足との絡みつきを防ぐために、各部にカバーを取り付けます。

アーム機構

約210mm
中心高さ 115mm

- ・回転シールド方式
- ・シールド部回転直径 約210mm
- ・使用モーター数 6個
- ・タイミングベルト伝動

縦210mm×幅140mmのシールドを高速回転させ、相手にぶつけて攻撃します。

足機構

進行方向

- ・3層吊りクランク機構採用
- ・使用モーター数
足ユニット片側3箇所あたり1個
両側で計2個使用
- ・ユニットごとに取り外し可能で、整備が容易
- ・足裏にゴム等を用いて滑り止めを取り付け予定