

5月4日(金)必着

## ロボットの構造概略図

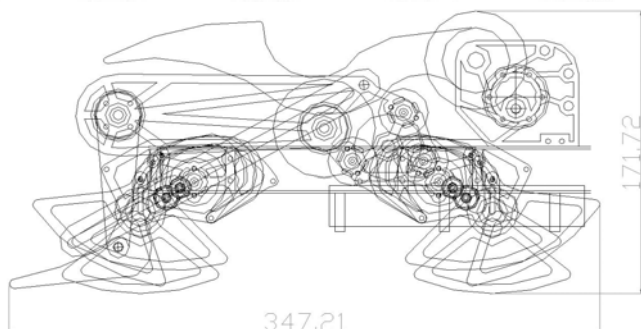
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が十分に理解可能な形でまとめてください。

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ハイボール	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) ケーエイチケーハグルマコウボウ
ロボット名 ハイボール	KHK歯車工房

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。



脚部:120°ヘッケンクランク機構を採用  
上記のような軌跡を描きます。  
脚部には380モータを4個使用(1ヶ所につき1個)



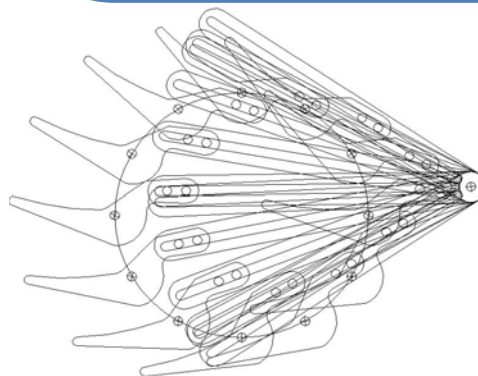
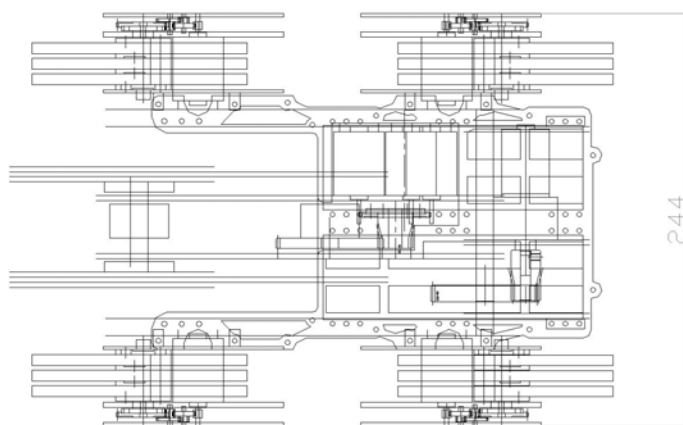
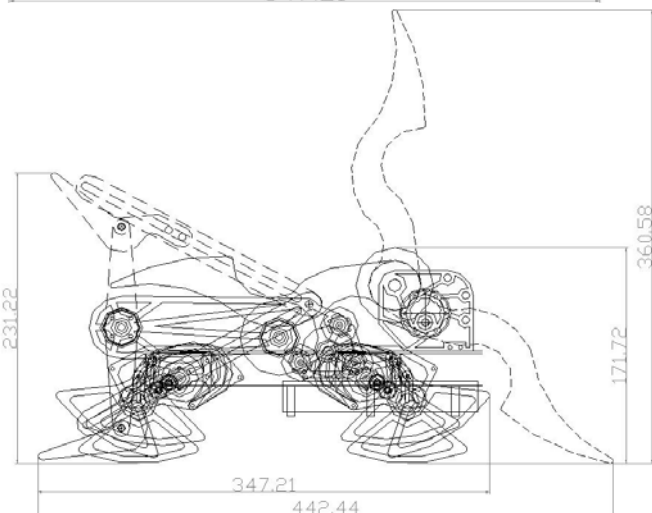
左上図が側面図(スタート時)、  
左中図が側面図(アーム展開時)、  
左下図が上面図になります。

スタート時は  
アームを左上図の位置にして350mm×250mm×700mm以内になります。

側面図破線部は攻撃用アーム(側面図左側)の振り上げ高さ、及び転倒復帰用アーム(側面図右側)を展開した状態になり、攻撃用アームは規定の200mmを超えます。

バッテリーはニッカドを使用。  
重量は3400g(想定)

※これを元に制作をしますが実際のは図面と多少違いが出る場合があります。



右上図は攻撃用アームの軌跡になります。  
攻撃用アーム部:小型クランクアームを採用。  
攻撃用アーム部には380モータを3個まで搭載可能。

右下図は転倒復帰用アームの軌跡になります。  
転倒復帰用アーム部:棒アームを採用。  
店頭復帰用アームには380モータを1個搭載。

