

5月4日(金)必着

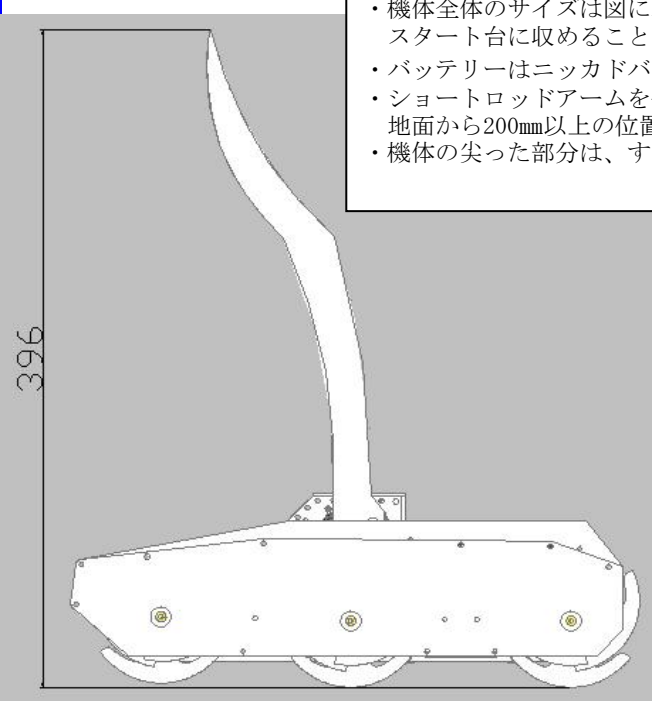
ロボットの構造概略図

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

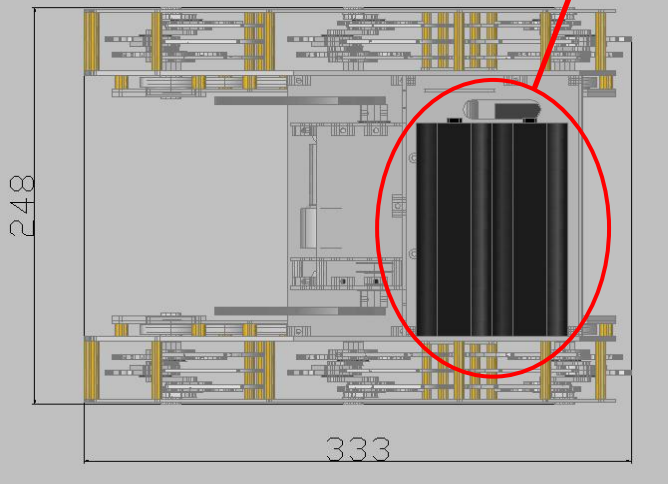
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) <b>カクシ</b> ロボット名 <b>鏑鉾</b>	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) <b>個人参加</b>
---	--

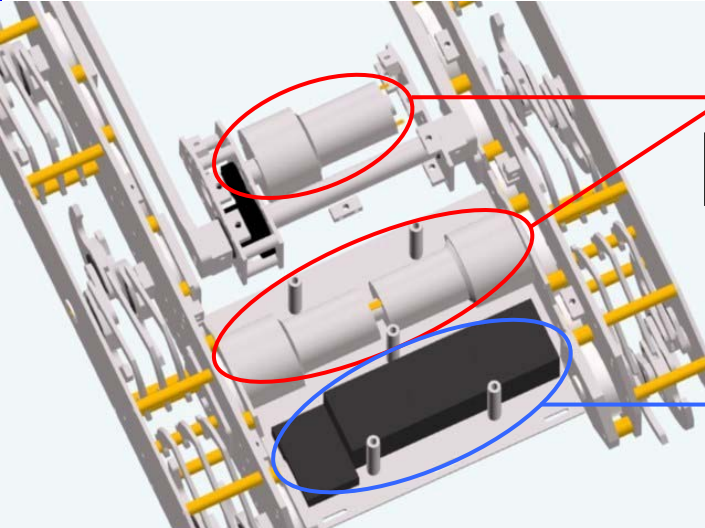
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。



- 機体全体のサイズは図に示す通りなので、スタート台に収めることができます。
- バッテリーはニッカドバッテリーを2本使用します。
- ショートロッドアームを使用しており、地面から200mm以上の位置まで先端を上げることができます。
- 機体の尖った部分は、すべてR3以上の丸みをつけてあります。

**ニッカドバッテリー**





**380モーター**

モーターはタミヤ380モーターを脚機構に2個、アーム機構に1個使用しています。

**電子回路**

脚には120度クランクのヘッケンリンク機構を使用しています。下の図は、クランクを60度ずつ回転させたときの脚機構の動きです。

