

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。

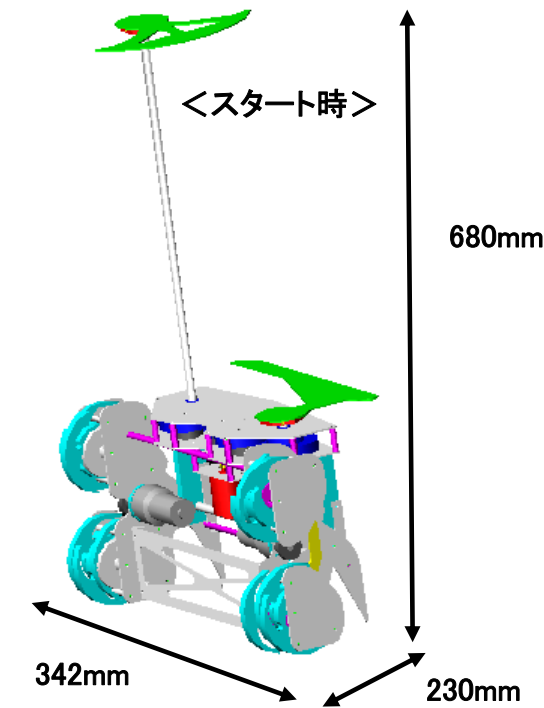
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ウネ ノーム ロボット名 壠 Gnome	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) サクラソウ さくら荘 (RRSTOB)
---	---

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。

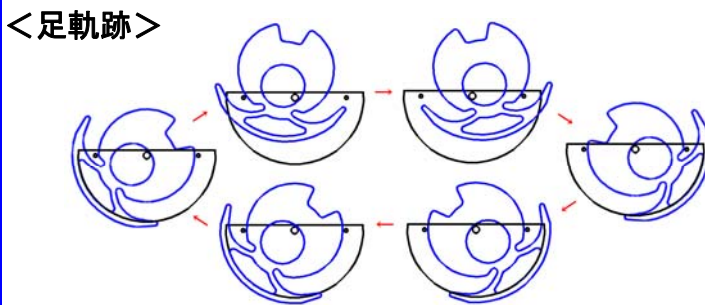
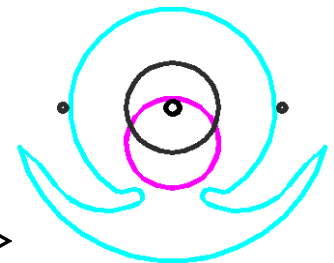
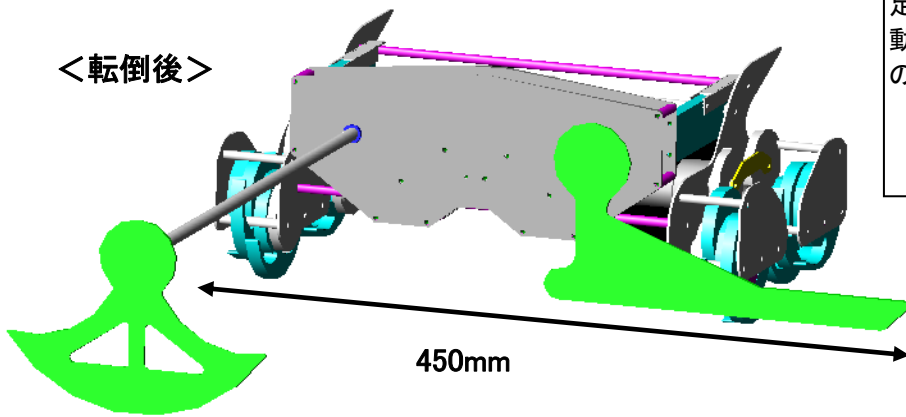
貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※このページには必ず構造概略図を記入してください。
※2ページ以上になる場合は、右赤枠の注1をお読みください。



スタート時と転倒後の機体の全体図である。鎌状の右の横回転アームで相手をひっくり返す機構になっている。また、左のアームはカウンターとして用いるが、転倒復帰や、ロッドタイプのアームのような使い方も可能である。アームは左右それぞれに380モータが2つずつ取り付けられ、別々に動かすことができる。またアームは、左右共に高さ200mmを容易に超えることが可能なので、アームの規定を満たしている。機体の角等の尖ったところは角を落とし、安全になるよう留意している。バッテリーは、7.2Vのニッカドバッテリーを2本使用している。

機体はスタート時には、230mm×342mm×680mmとなり、重さは3450gの予定。この機体は転倒型で、左のアームを展開すると横幅が450mmになる。足の全長は300mm程度である。動力は足に1つずつ、アームに2つずつの計6つの380モータを使用している。



足は特殊なスライダクランク機構を用いている。この脚は普通のクランクスライダと違い、スライダ軸2本で足を挟み、足の軌跡を固定している。上の図は足1枚の簡略図になり、左の図は足の軌跡の簡略図である。足は3枚1組で、前後左右で、計12枚になる。