

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

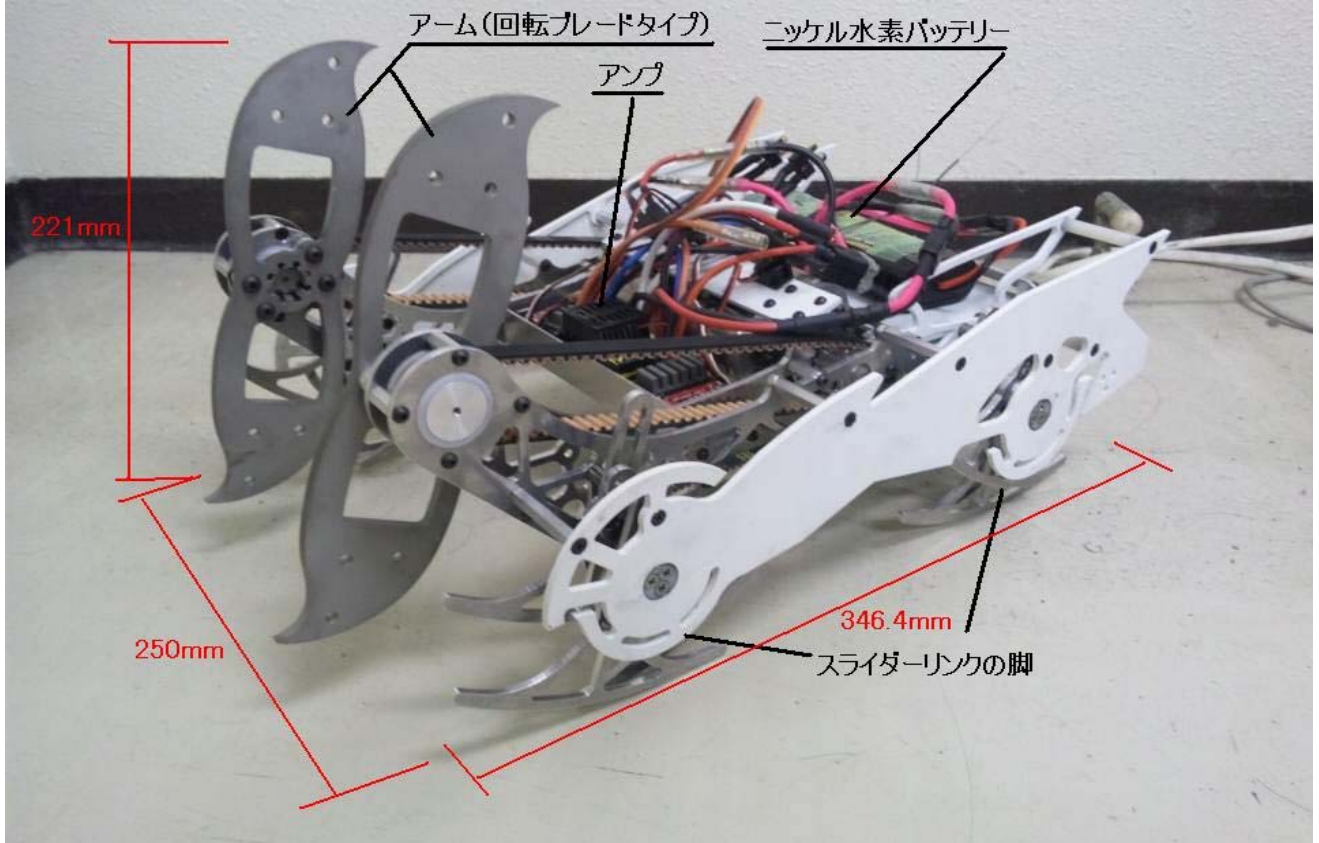
再提出

Ver1.0

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・協賛企業等に理解可能な形でまとめてください。

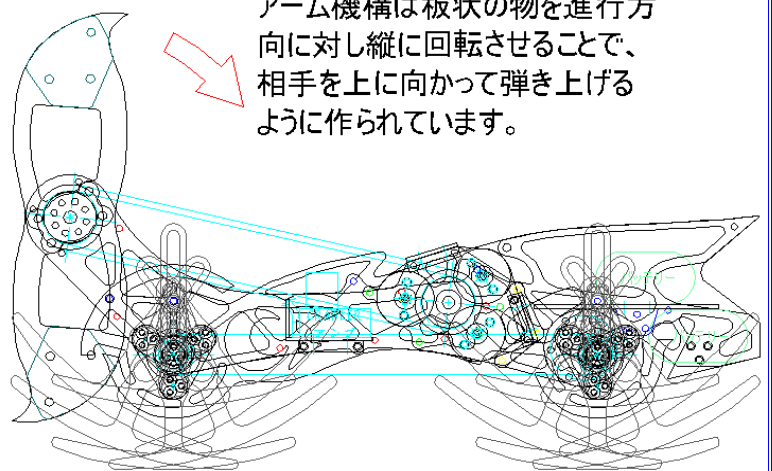
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) カンナツキ ロボット名 神無月	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) セントラルキケンコウキョウカブシキガイシャ セントラル技研工業株式会社
--	---

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。



アーム機構は板状の物を進行方向に対し縦に回転させることで、相手を上に向かって弾き上げるように作られています。

機体スペック
 寸法-----346.4×250×221
 重量-----3,471g
 バッテリー----ニッケル水素バッテリー14.4V
 モーター-----脚左右に各1個 アームに6個
 受信機-----2.4GHz
 脚機構-----スライダーリンク機構
 アーム機構----縦回転ブレード



脚の軌跡

