

ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) バンダースナッチ

ロボット名 Bander Snatch

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) タイドゥタイカロボットケンキュウブ

大同大学ロボット研究部

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。

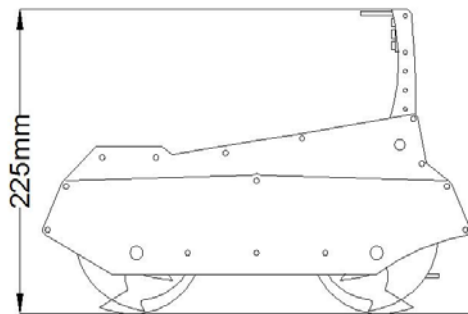
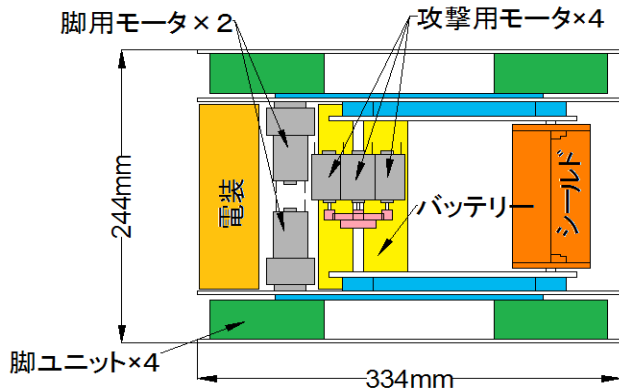
貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。

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。

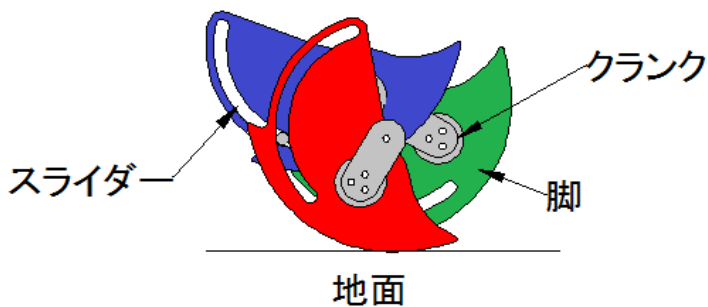
※2ページ以上になる場合は、右赤枠の注1をお読みください。

全体像



脚機構

パーツ点数がヘッケンリンクより少なく、軌跡がヘッケンリンクと同様であることを理由にスライダヘッケンリンクを採用した。脚の設計にはLINKSを使用し脚の上下動を限りなく少なくし振動を抑えている。



スペック

横幅	244mm
全長	334mm
高さ	225mm
使用バッテリー	ニッケル水素電池
電圧	7.2~14.4V
脚用モータ	マブチ380モータ×2
脚機構	スライダヘッケンリンク機構
アーム用モータ	マブチ380モータ×4
アーム機構	回転シールドアーム

機体コンセプト

初めてかわさき機体を設計するので出来るだけ小型かつシンプルな機体を設計した。脚機構、攻撃機構ともにタイミングベルトを用いることでパーツ点数を減らし、フレームの強度に重点を置くことで高剛性で破損しづらい機体となっている。

攻撃機構

攻撃機構は回転シールドアーム型とし、2枚の回転するアームの間に板を張ってあることにより相手のアームに刺し込まれないことから防御性に優れている。アーム先端にはL字アングルが付けてあり、これにより相手をすくい上げてひっくり返す構造となっている。このアームの長さは206mmであり規定の高さ200mmを任意で超えることが可能である。また、アングルにはゴム材を取り付けてあるので安全である。

