

5月4日(金)必着

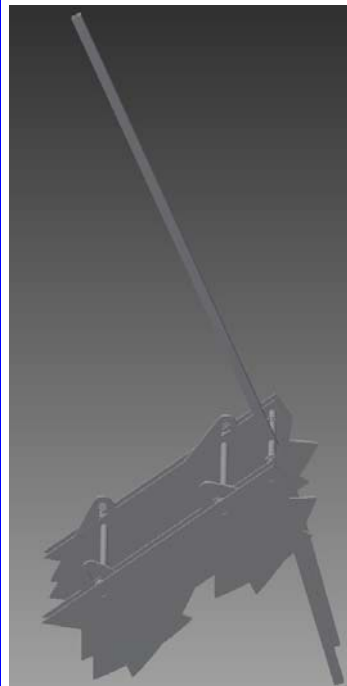
### ロボットの構造概略図

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。

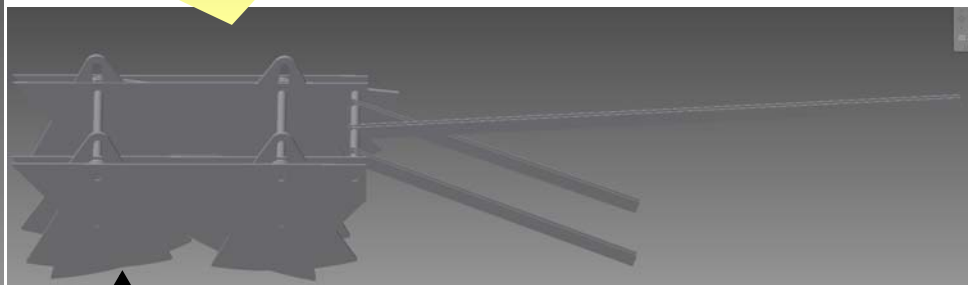
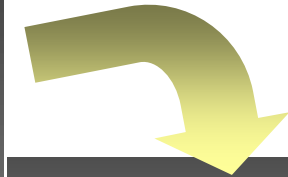
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) <b>ロクトウセイ</b> ロボット名 <b>六等星</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>チバロボットスタジオ</b> <b>Chiba.Robot.Studio</b>
---	---

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。



# 展開!



スタート時とその後の展開方法

根元から回転する三本のアームを持っています。真中の攻撃用アームで相手のロボットを持ち上げると同時に、脇の二本のアームを下に押しつけ、自機のバランスを取ります。また、真中のアームは回転軸から先端まで50cmの長さがあるので、地面から20cmの地点を越えることができます。

真中のアームは回転軸から先端まで50cmの長さがあるので、地面から20cmの地点を越えることができます。

スタート時は両脇の二本のアームをつっかえ棒のようにし、真中のアームを上に向けま

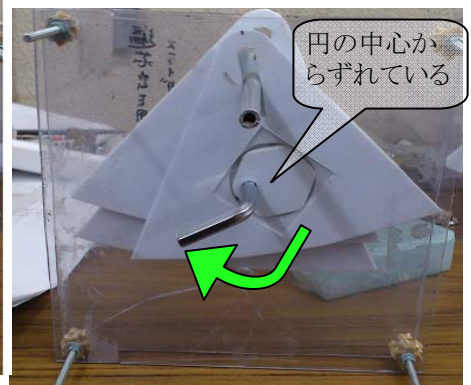
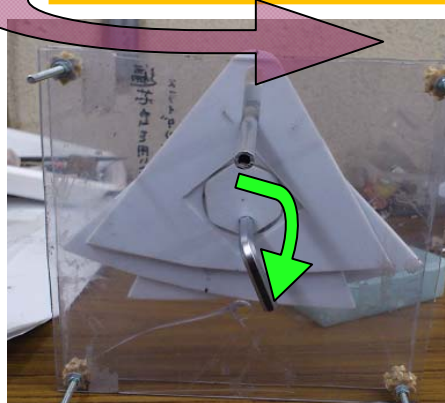
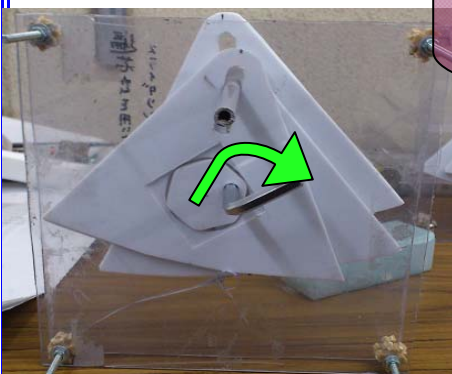


六角棒の回転軸

足機構の模式図

- マシンスペック
- ・スタート時サイズ
    - 縦350mm
    - 横250mm
    - 高さ500mm
  - ・使用電源
    - 7.2Vニッケル水素バッテリー
  - ・使用モーター
    - 脚: マブチ380ギアドモーター 2個
    - 腕: マブチ380ギアドモーター 2個
    - 以上 計4個

足機構はスライダリンクの応用によるもの3枚1組を前後に二つずつ、計4箇所配置します。動力軸と軸受けが六角形になっており、また軸受けを若干偏心させることにより、モーターが回る事で足板が振り子のように動き、前に進みます。



円の中心からずれている