

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

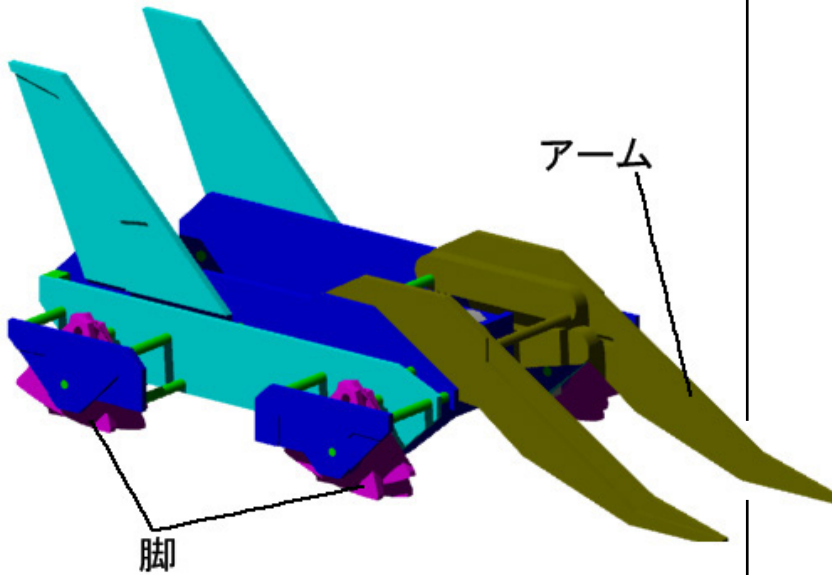
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

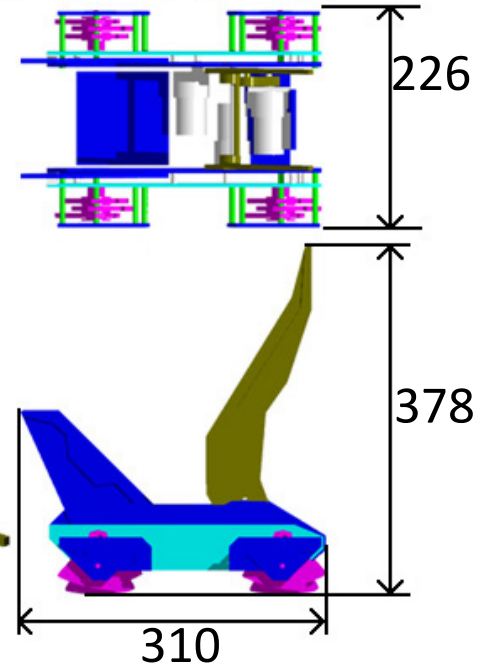
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ソラネ ロボット名 空音	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) ティーマルチエンジニアリング Tマルチエンジニアリング
---	---

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。

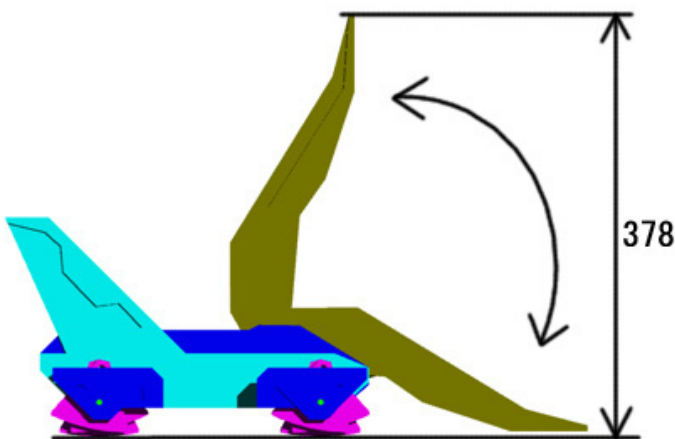
◆全体図



◆スタート時の寸法

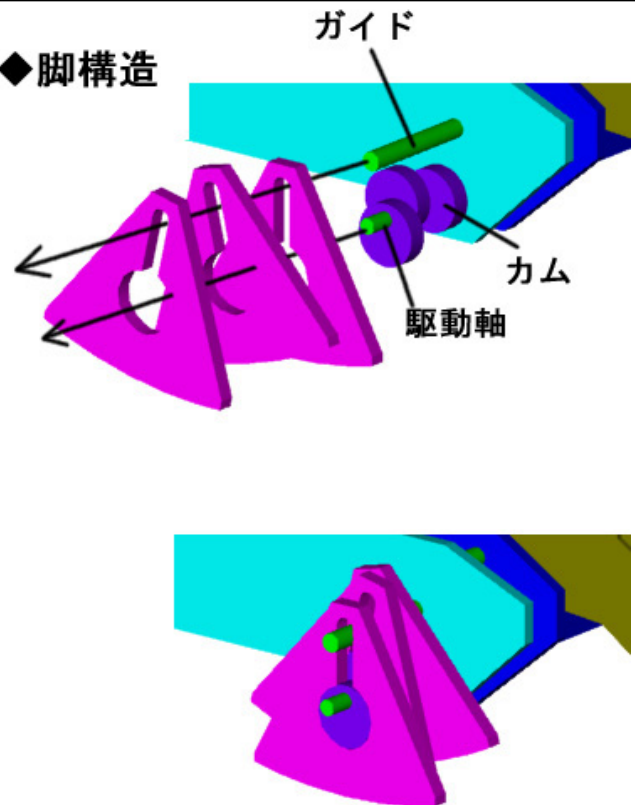


◆アームの動き



アームはヒンジを中心に持ち上がるもの。
図は下ろした状態と上げた状態の両方を表示しています。

◆脚構造



脚は偏心カムとスライダを組み合わせた機構です。

脚駆動用モータ:タミヤ ギヤードモータ380K75
アーム用モータ:タミヤ ギヤードモータ380K300