

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) ウィンターブレイカー ロボット名 ウィンターブレイカー	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) トウキョウコウカダイカクロボットケンキュウブ 東京工科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。

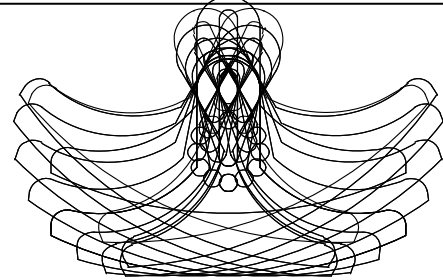
図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※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。

機体サイズは  
 横幅：約340mm  
 全長：約490mm  
 高さ：約120mm

脚機構は180°位相のスライダーリンク機構を採用し4つの脚で移動します。  
 下の図がスライダーリンク機構の軌道です。  
 また、足の可動にはマブチの380モーターを片側1つずつアームに同じく380モーターを1つ使用しています。



ですが、スタート時はアームを上持ち上げるので

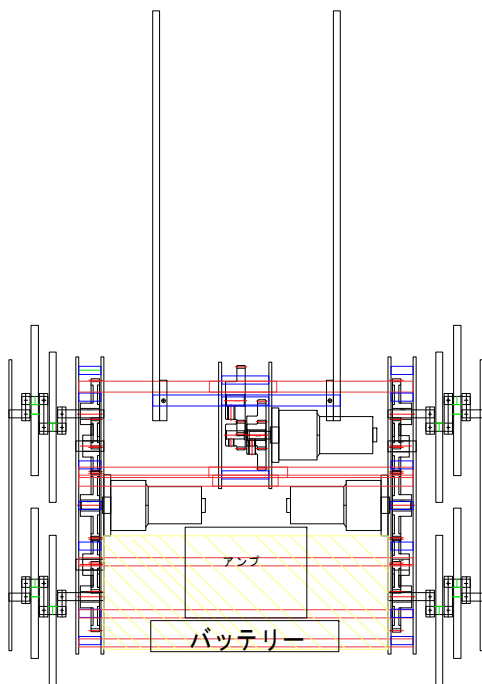
横幅：約340mm  
 全長：約247mm  
 高さ：約360mm

となるので、規定サイズ内に収まり条件である高さ20cmをクリアします

アームはショートロッドアームを採用し小型で小回りが効くのを利用し。相手の懐に潜り込み転倒させることを狙います。  
 アームの根本から先端までの長さは約296mmです

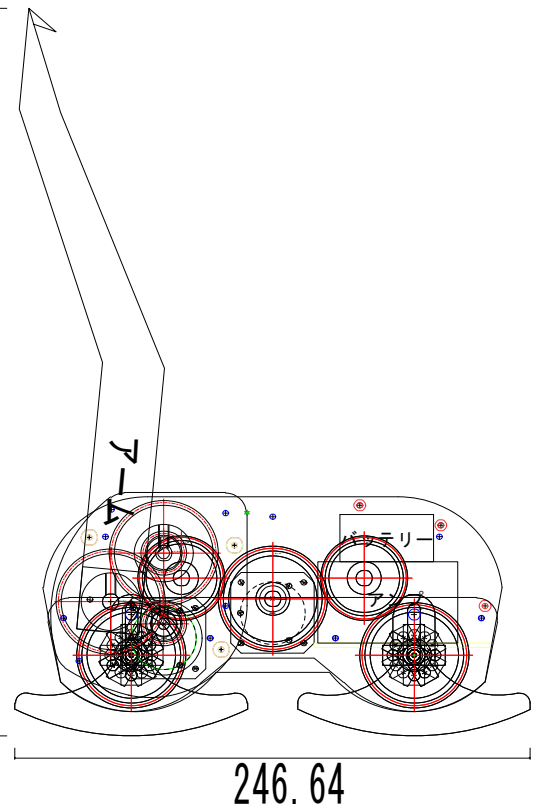
バッテリーはニッカドバッテリーを使用します。

図面では尖っているところは実際は丸く削りますので安全面には問題ありません。



340

359.81



246.64

アーム

120.33

489.36