

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・協賛企業が容易に理解可能な形でまとめてください。

再提出

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) クリムゾンハシモトコウ ロボット名 紅璃夢存覇死喪斗轟	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) トウキョウテンキダイカク 東京電機大学自動制御研究部
--	--

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。

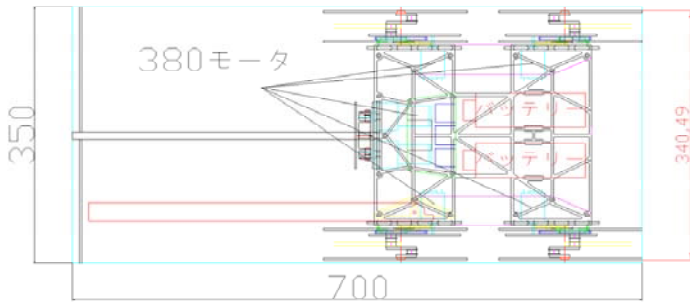


図1 上方から見た機体の概略図

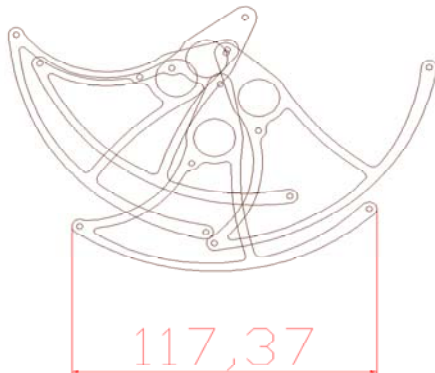


図2 脚構造の軌跡

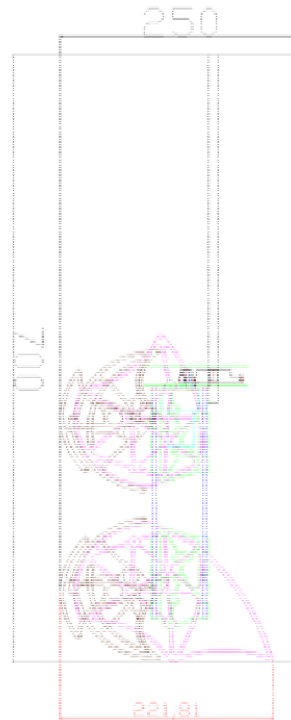


図3 スタート時の姿勢

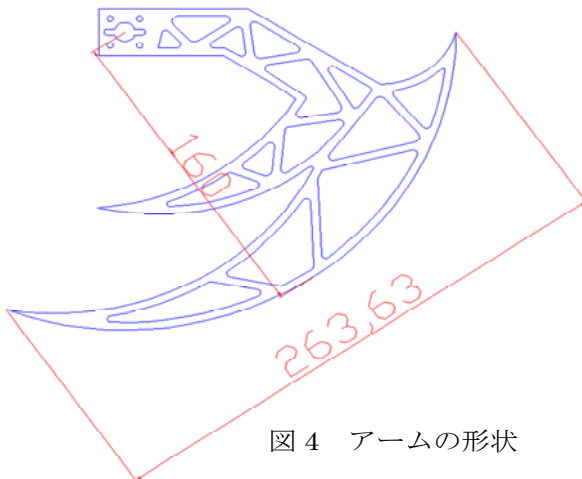


図4 アームの形状

今回の機体は図4のように鎌のような形状をアームを回転させ相手の機体を転倒させる横回転アームです。機体のスタート姿勢は図3に示したように立ちスタートで、700×250×350に収まるよう設計されております。バッテリーはニッカドバッテリーを用い、モータは380モータを使用します。アームの半径は160mmであり、回転させることにより地面からの高さ200mmを超えます。脚機構は4節リンクを用いたものとなっています。