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		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)	ゼッタイボウギョサキモリクン	(フリガナ)	トウキョウノウコウダイガク ロボットケンキュウカイアールユーアール
ロボット名	絶対防御防人君		東京農工大学ロボット研究会R.U.R

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。

スタート時のサイズは230×320×200[mm]で戦闘時はシールドを展開しスプリングでのびるアームで攻撃します。

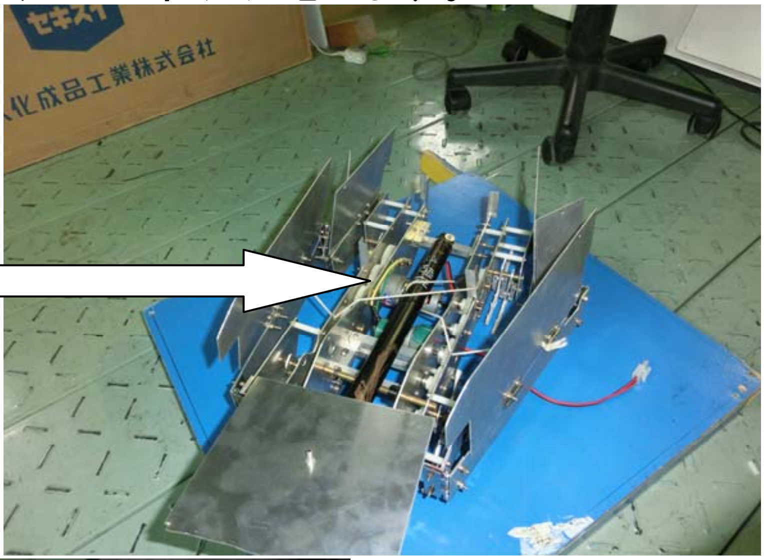
このアームは展開後、リング上面からの高さが200mmを超えます。展開後の寸法は500×750×250[mm]まで拡張します。

バッテリーは7.2Vのニカドバッテリーを二つ搭載し、重量は3.4kg程度です。

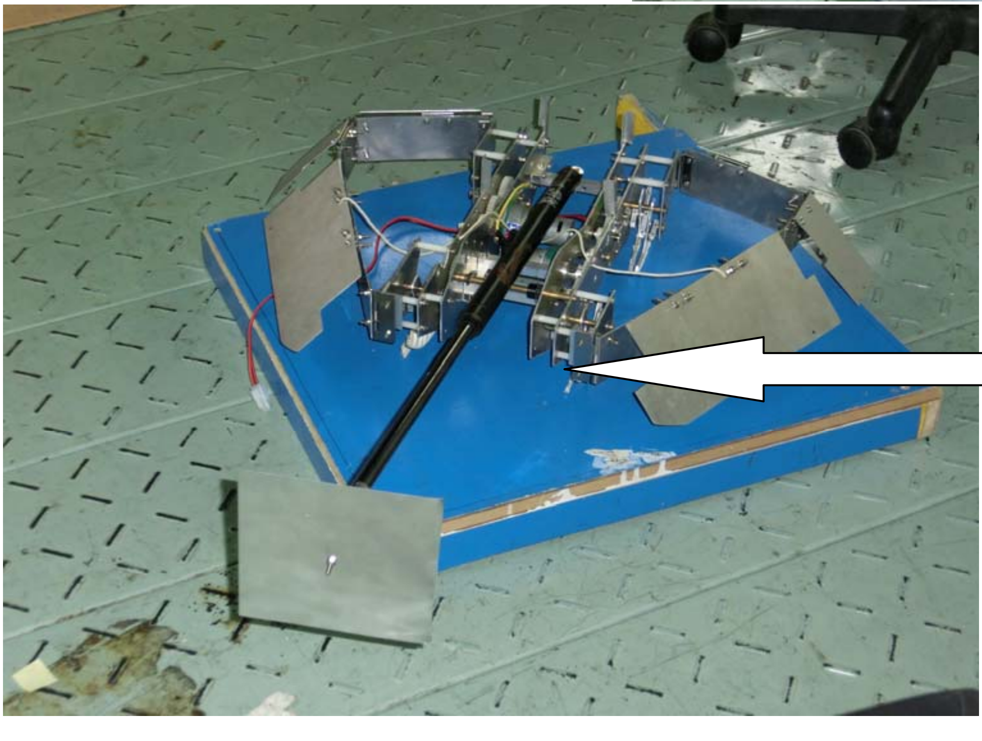
足は180°のスライダクランク機構で、足は2本で一つのユニットが四つで構成されており、タミヤの380モータ二つで駆動します。使用するモータは、このタミヤ380二つとシールド、スプリング展開用のRCサーボ一つの計三つです。

アルミ板等は角を丸めるなどして安全には極力注意します。

足を動かすタミヤ380モータ×2



写真は試作段階のものです



展開後の写真。シールドを展開しスプリングをのばして攻撃します。