

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。

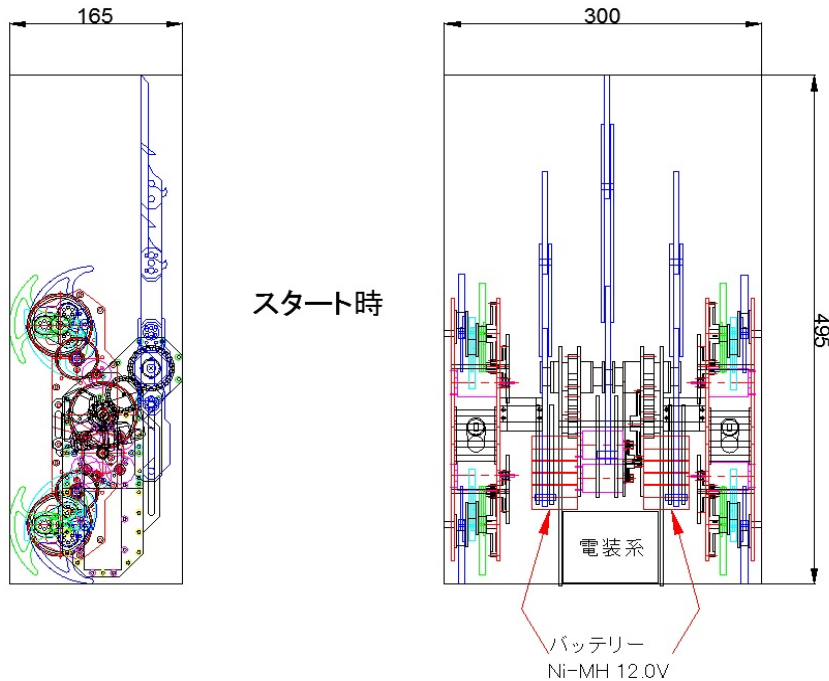
Ver1.0

|   |  |
|---|--|
| ロボット名(フリガナ)15文字以内<br>(フリガナ)ランペイジ<br>ロボット名 Rampage | 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)<br>(フリガナ) トリツサンキコウセンシナガワキャンパスロボットケンキュウブ<br>都立産技高専品川キャンパスロボット研究部 |
|---|--|

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。

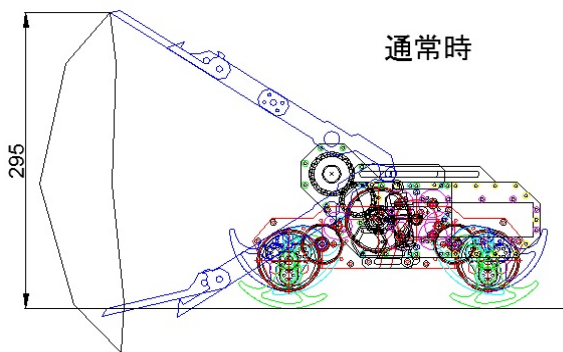
※このページには必ず構造概略図を記入してください。  
※2ページ以上になる場合は、右赤枠の注1をお読みください。



スタート時の機体のサイズは奥行き165mm,幅300mm,高さ495mmの規定内の状態から、支えとなっている足を動かして前方に倒れこみ、通常時に移行して戦うというものです。

脚は3枚のリンク機構が4セット、計12枚で構成されています。

アームについてはアームが左右に2本、中央に1本リンク機構で構成されており、通常時の図の楕円が示しているようにアームの先端が地面から200mmを超えることができます。



使用するモーターはアームに4個、脚に4個の計8個ですべてマブチモーター製の380モーターです。

また、バッテリーはニッケル水素バッテリーを10セル使用します。

図面上はアームの先端が尖っていますが完成時は先端の角を落とすので安全面は問題ありません

脚



アーム

