

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) ユキネコカグラ ロボット名 雪猫神楽	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) ミワっちファーム みわっちFARM
---	---

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。

**アーム展開時の全体構造**

ニャーって鳴く装置  
RCニッカドバッテリー  
フタバ製2.4G受信機  
転倒復帰用RCサーボモーター  
右足用380モーター  
アーム用380モーター  
しっぽ  
左足用380モーター  
安全用溝ゴム  
アーム用補助輪

405mm  
348mm  
510mm

**スタート時寸法図!**

486mm  
348mm  
248mm

**アーム機構と転倒復帰機構の動作図(4)**  
アームはブレード状の腕が機体前面方向に向かって縦に回転し相手を投げ飛ばすアーム! 逆回転や微速度調整も出来る。

**脚機構の動作図(3)**  
60度ずつクラークを回した場合の軌跡。

**図(4)の転倒復帰機構である「しっぽ」**はRCサーボで動作して90度ほどの範囲で動いて起き上がり手助けをする。

**スペック**

機体寸法: 戦闘時 348mm × 510mm × 405mm  
スタート時 348mm × 248mm × 486mm

機体重量: 3480g

バッテリー: ニッカドラゴンバッテリー7.2V~12V(重量調整)

送受信機: フタバ製2.4GHzの6EX送受信機セット

脚用モーター: マブチ製380モーター左右1個

アーム用モーター: マブチ製380モーター3~4個(重量調整)

威嚇機能: アームを回すと機体本体から猫の声が出る回路を搭載。

脚機構: ヘッケン節を応用した歩行機構 120°位相3本×4箇所

腕機構: プレート状のアーム4本を回転制御する機構  
アーム補助輪は動力を使用しないものとする

安全性: 腕 プレートに厚みを持たせ刺さらないようにする  
脚 溝ゴムを足裏に取付ける

転倒復帰機構: 棒状の尻尾をRCサーボモーターで動かし地面を押しして起き上がる。