

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

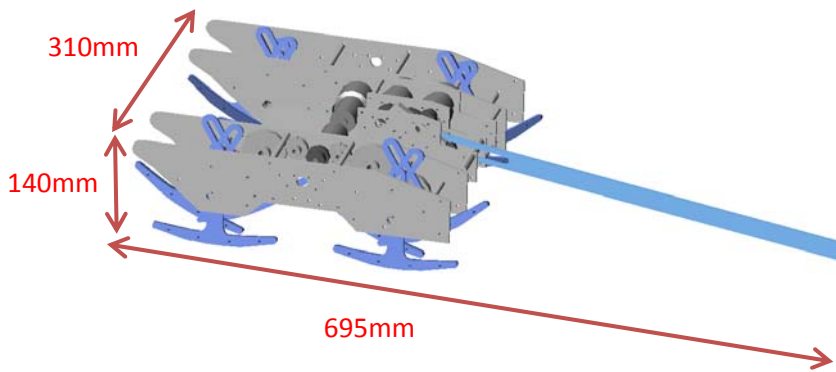
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) <b>ニナ</b> ロボット名 <b>蜷</b>	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) <b>リツメイカンダイガクロボットキジュツケンキュウカイ</b> <b>立命館大学ロボット技術研究会</b>
---	--

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。

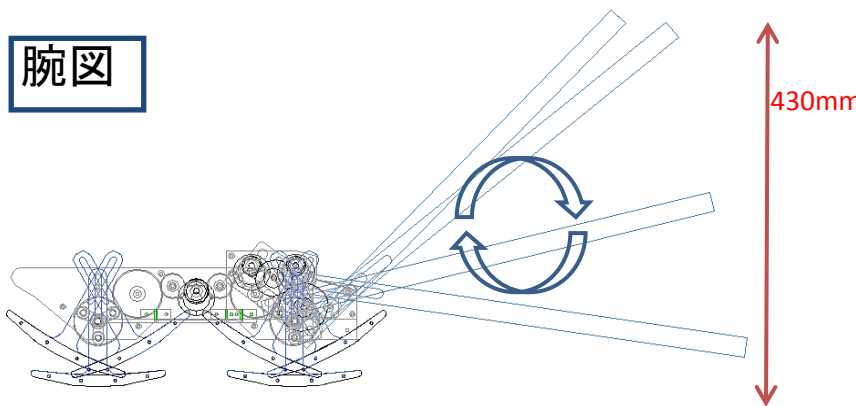
全体図



スペック一覧

脚:スライダクランク  
脚モータ:タミヤギヤードモータ 380×2個  
腕:クランクアーム  
腕モータ:タミヤギヤードモータ 380×2個  
バッテリー: Ni-Cdバッテリー7.2V×2本  
サイズ:縦695×横310×高さ140[mm]  
(転倒スタート後)  
重量:3500[g]以内  
安全のため、機体の全ての角にR3以上の  
フィレットをかけます。

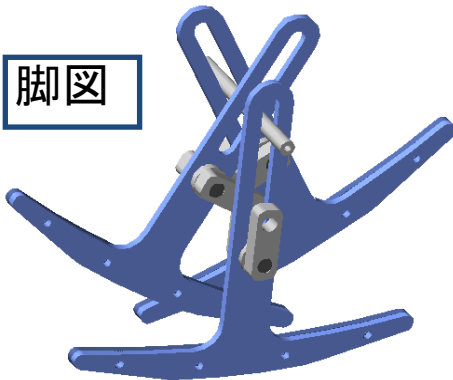
腕図



アームについて

スライダクランク機構を用いたアームで、無限回転運動により相手をひっくり返します。  
ロッドは無限回転を行い、試合中任意のタイミングで容易に200mmを超えることが可能です。  
また、ロッドの先端部分は換装可能とします。換装後も、機体のサイズは規定におさめます。

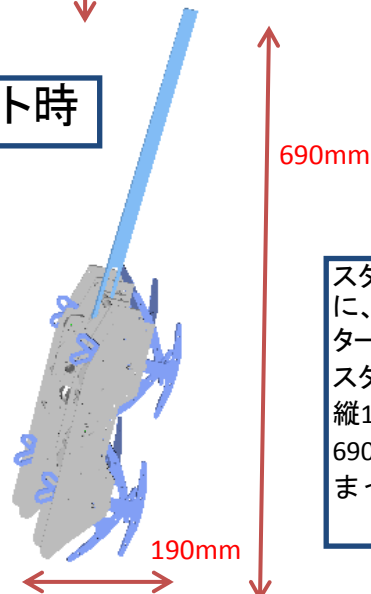
脚図



脚機構について

機体の脚にはスライダクランクリンクを用います。  
3相を1組とし、4脚で移動します。

スタート時



スタート時は左図のように、機体を立てて転倒スタートを行います。  
スタート時のサイズは縦190×横310×高さ690[mm]で規定におさめています。