

5月3日(金)必着

ロボットの構造概略図

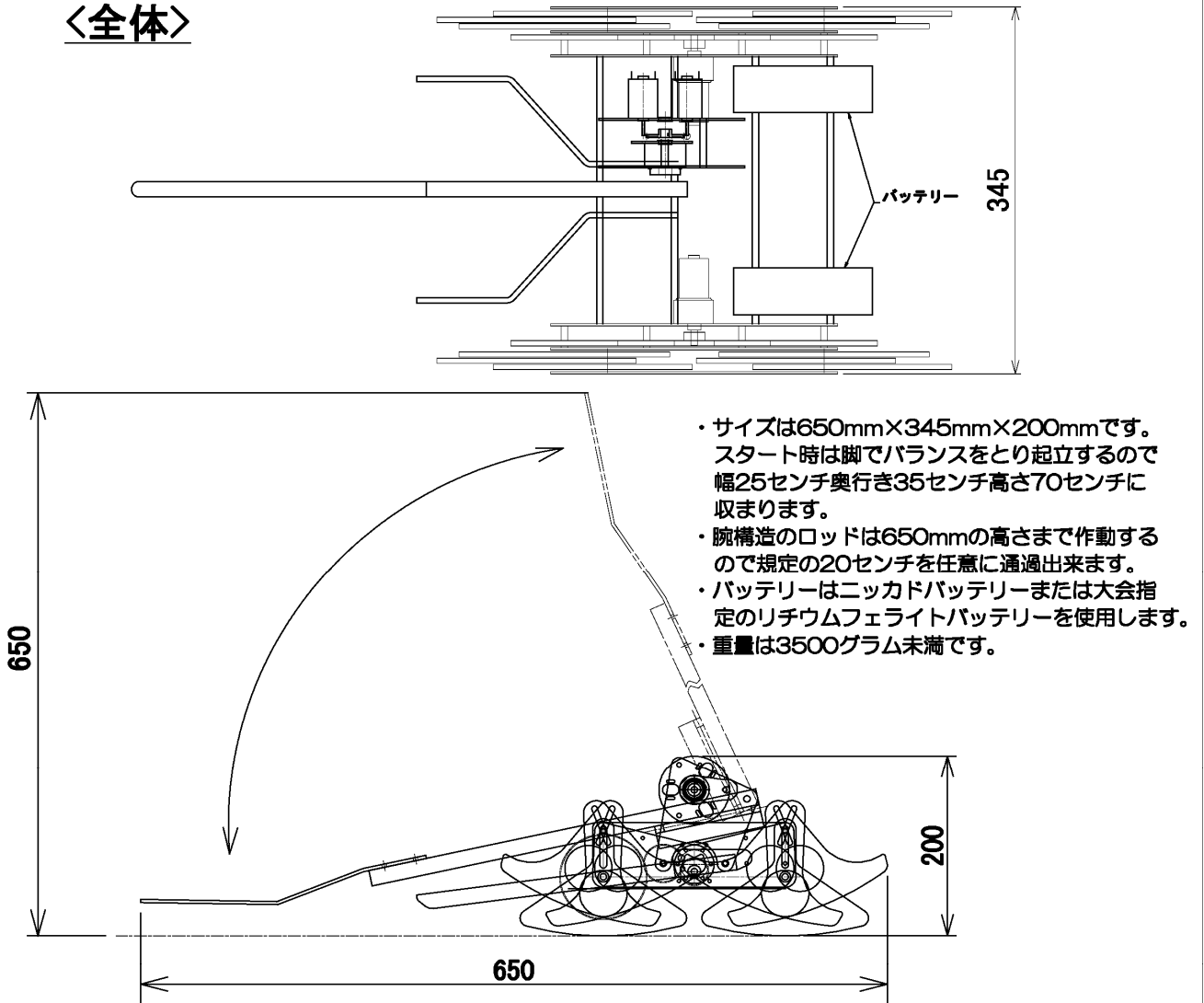
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

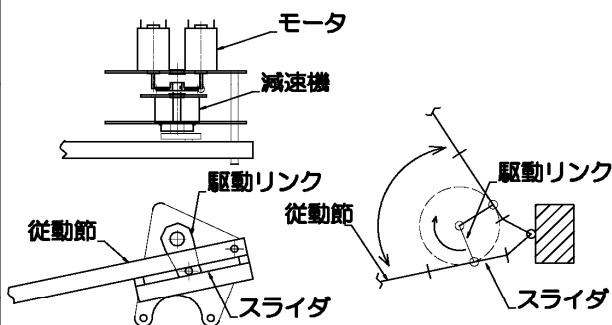
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ファン ロボット名 FUN	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) アールアールエスティーオービー(リツメイカンダイカクロボットキョウ) RRST OB(立命館大学ロボット技術研究会OB)
--	--

電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

〈全体〉

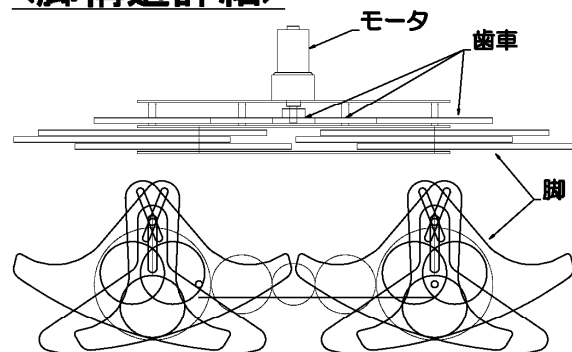


〈腕構造詳細〉



- ・モータは規定の380モータを3個使用します。
- ・モータの出力が減速機により減速され駆動リンクを回転させ、その駆動リンクが従動節のスライダにて結合されているため、従動節が揺動します。
- ・ロッド先端を丸めることによって安全性を確保しています。

〈脚構造詳細〉



- ・モータは規定の380モータを左右それぞれ1個使用します。
- ・モータからの出力を歯車で前後の脚へ伝えます。
- ・脚は3枚一組のスライダ・カムクランク脚が片側2組全体で4組です。
- ・大型の脚とすることで走破性能を高めます。