

5月3日(金)必着

ロボットの構造概略図

再提出 添付あり Ver.1.0

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

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ラファール ロボット名 穹	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) カナガワロウカダイカク ロボットウカクケンキュウブ 神奈川工科大学 ロボット工学研究部
--	---

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。

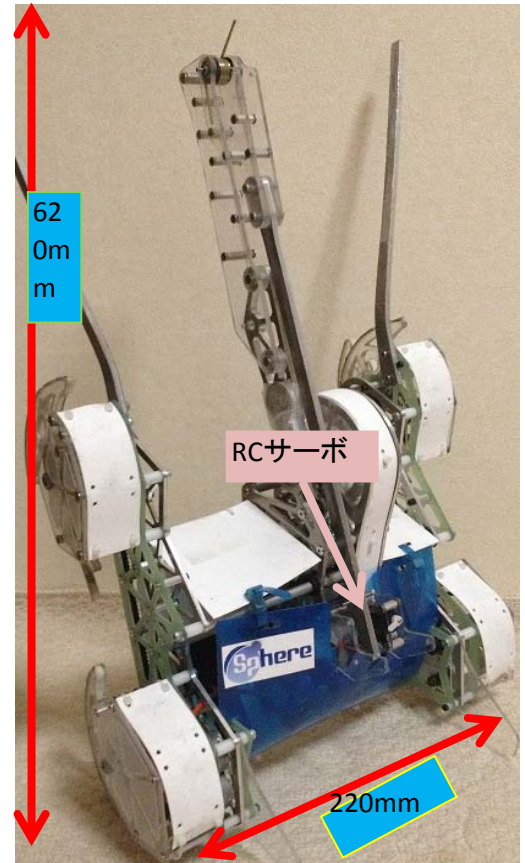
腕機構と脚機構につきましては、別紙で詳しく説明します

スペック	
全長	980mm (計測時 220mm)
全幅	346mm (計測時 346mm)
全高	170mm (計測時 620mm)
重量	3490g
腕機構	揺動リンク機構を用いた、ロッドアーム
脚機構	ヘッケンリンクを用いた、120度位相3枚1ユニット×4個
380モータ	脚機構:4個
	腕機構:4個
受信機	R2106GF
アンプ	MC402×3個
バッテリー	大会指定のリチウムフェライトバッテリー

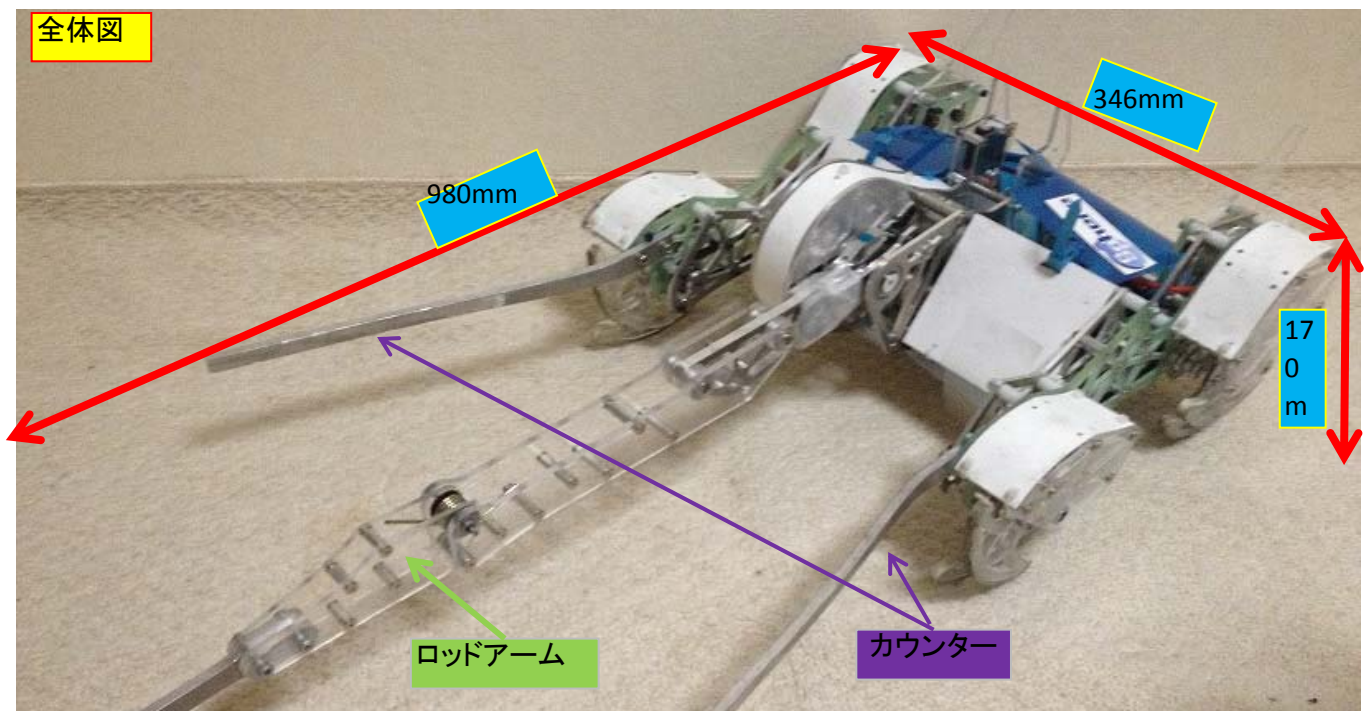
計測、スタート時はRCサーボを使用したロック機構でロッドを折り曲げて、ルール規定のサイズに収めます。

ロッドアームは、稼働軸から先端まで最短でも600mm以上あるので、地面から20センチメートルの高さを通ります。また、複数のロッドとカウンターを用意し、対戦相手によってロッドを換装します。

スタート姿勢(計測時)



全体図



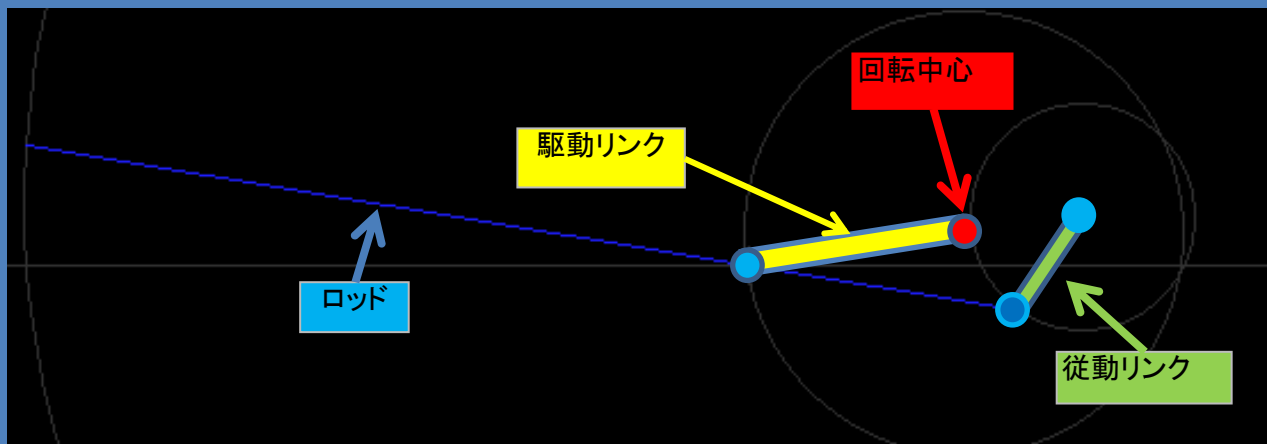
【脚機構】



ヘッケンリンクを用い、120度位相の板3枚を1個の脚ユニットとしております。

クランクが回ると、黄色で示したガイドにより動きが制限され、赤→緑→青の順に往復運動をします。

腕機構



腕機構のロッドはギアトレインによって往復動作するのではなく、図示したように4節の揺動リンク機構により揺動運動します。