

5月3日(金)必着

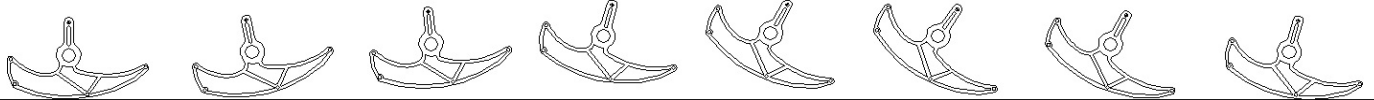
ロボットの構造概略図

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<br>(フリガナ) コークハイボール<br>ロボット名 コークハイボール | 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) ケーエイチケーハグルマコウボウ<br>KHK歯車工房 |
|--|---|

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。



脚部:120° ヘッケンクランク機構を採用  
上記のような軌跡を描きます  
脚部には380モータを4個使用(1ヶ所につき1個)

右上図が側面図(スタート時)  
右中図が上面図  
右下図が側面図(アーム使用時)  
になります

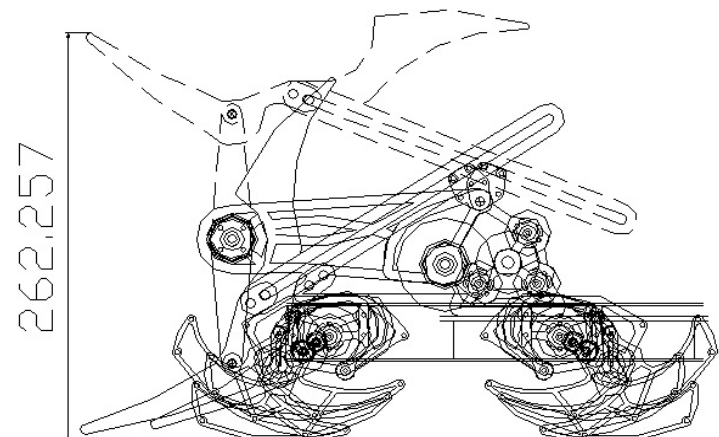
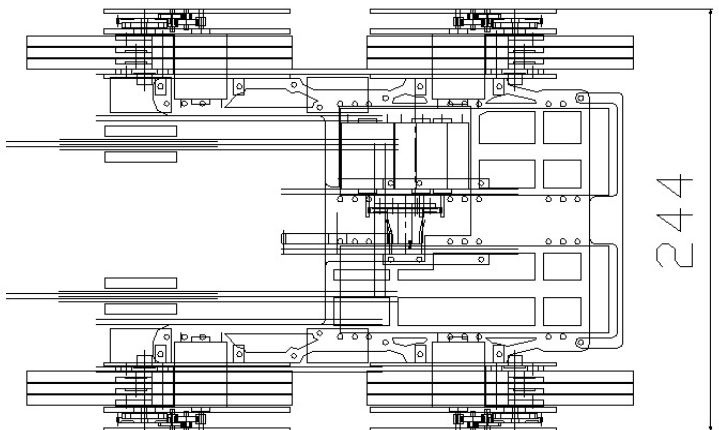
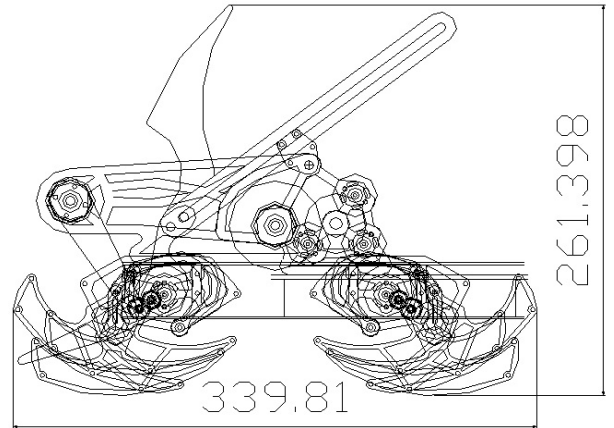
スタート時は  
アームを右上図の位置にし  
350mm×250mm×700mm以内にします

右下図の破線部はアームの振り上げたときを  
表しています。  
アームの振り上げ高さは、既定の200mmを  
任意のタイミングで超えます

バッテリーはニッカドを使用

重量は3,450gを予定

※これを元に製作を行うが、  
実際のものとは多少異なることがあります



下図はアームの軌跡になります  
稼働節とスライダーを使い揺動をする  
小型クランクアームを搭載  
円で示す部分がモータからの出力になる  
クランク部分になります。

アーム部には380モータを3個搭載予定

