

5月3日(金)必着

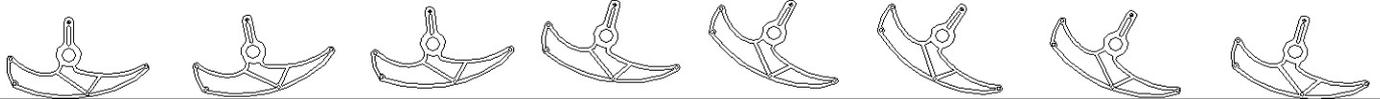
ロボットの構造概略図

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) コークハイボール 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) (フリガナ) ケーエイチケーハグルマコウボウ 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

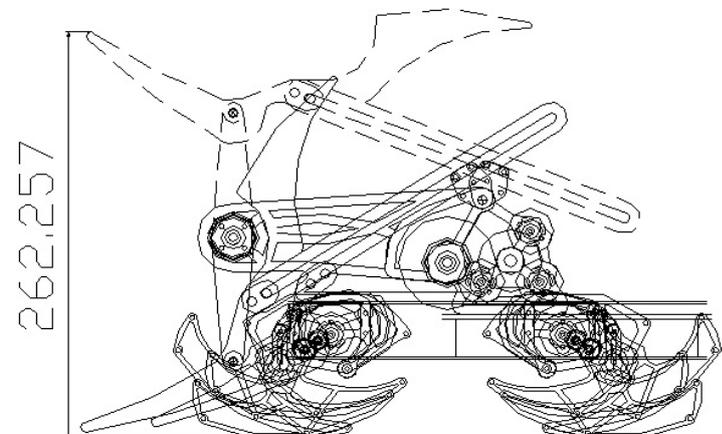
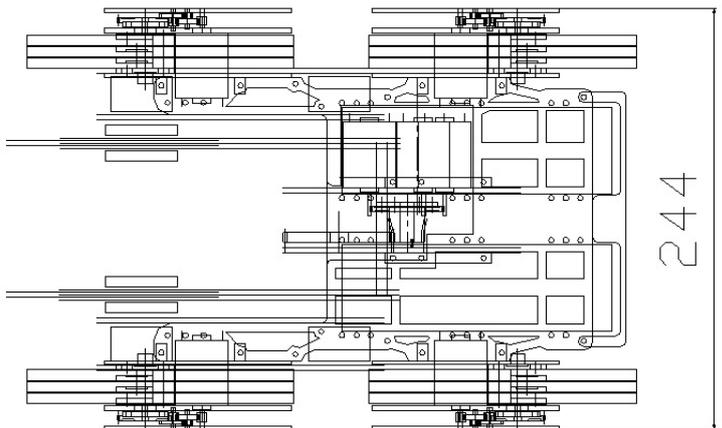
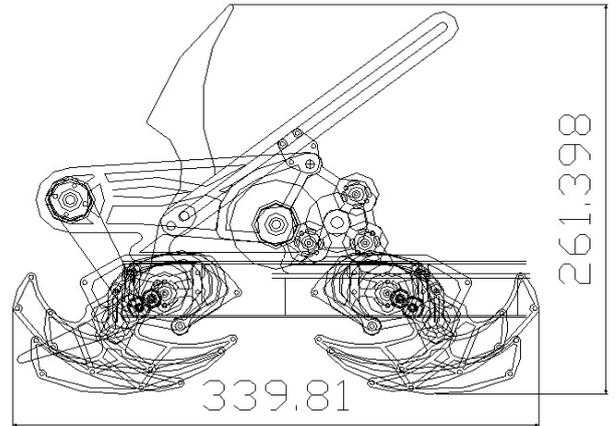
スタート時は
アームを右上図の位置にし
350mm×250mm×700mm以内にします

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

