【様式1-2】 第20回かわさきロボット競技大会バトルロボットトーナメント参加申込書　　受付番号

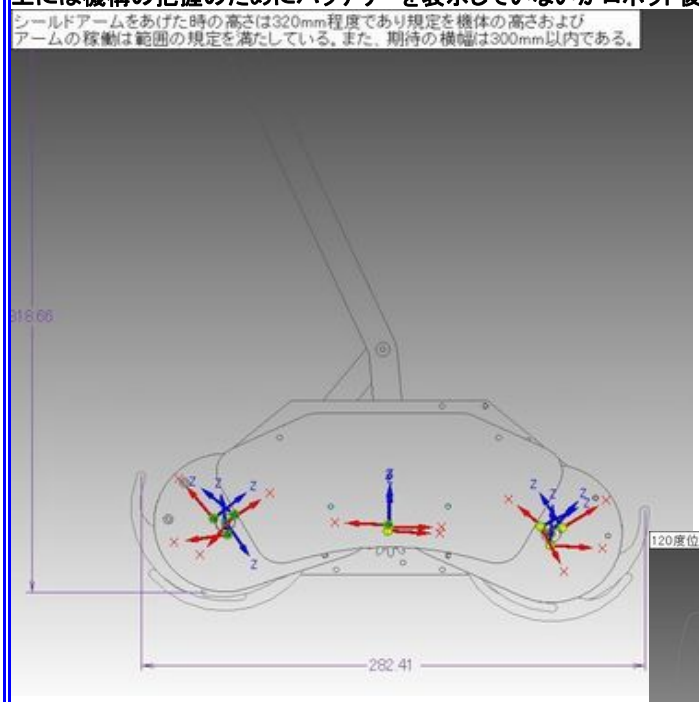
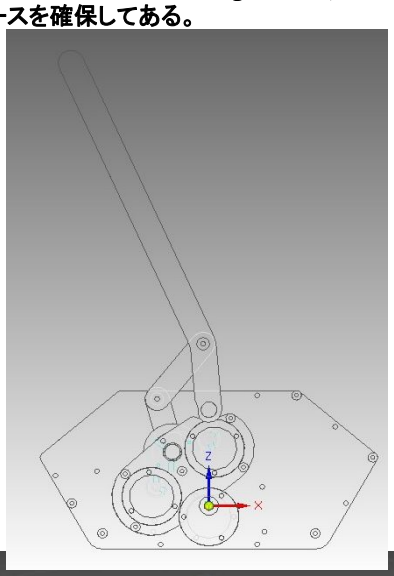
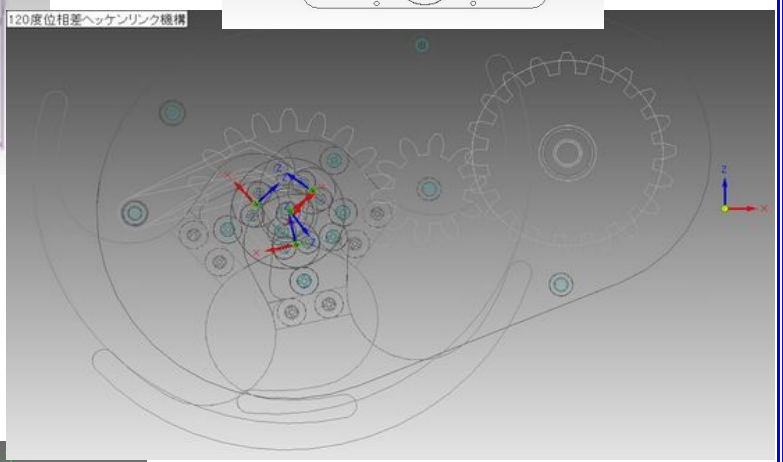
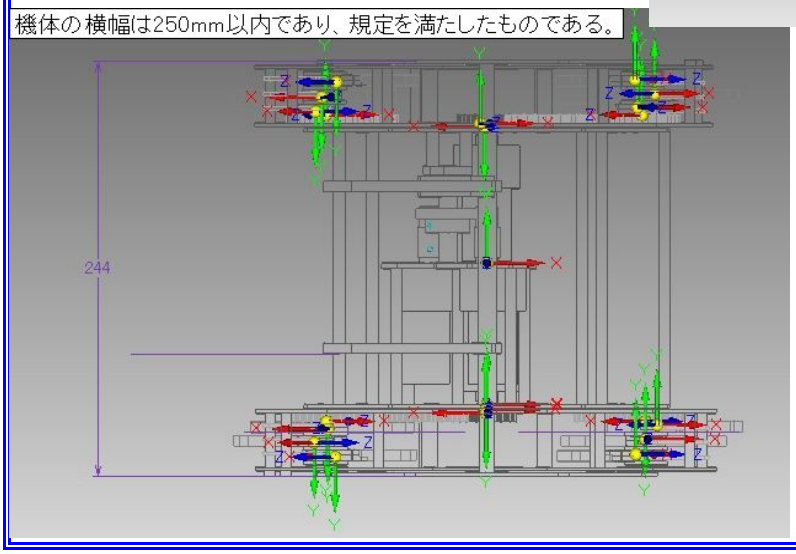
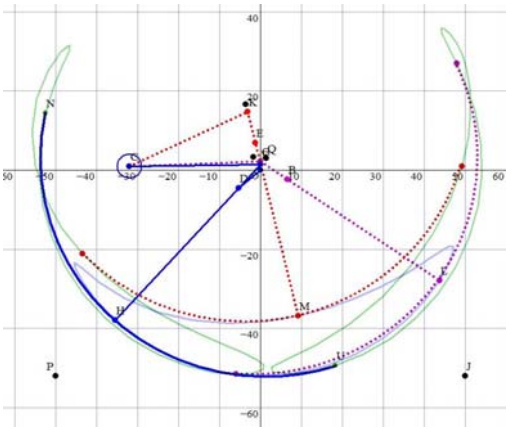
5月3日（金）必着

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	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称（ﾌﾘｶﾞﾅ）
(ﾌﾘｶﾞﾅ) カガリ	(ﾌﾘｶﾞﾅ) ﾄｳｷｮｳﾘｶﾀﾞｲｶﾞｸｲﾁﾌﾞﾑｾﾝｹﾝｷｭｳﾌﾞ
ﾛﾎﾞｯﾄ名 篝	東京理科大学Ⅰ部無線研究部

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。

使用モーターは、380モーターをアームに2個、足機構に2個の計4個である。使用バッテリーはLiFe、NiCdを2本使用し、ともに対応可能なように設計してあり、当日の充電状況や試合頻度により適宜バッテリー切れを起こさず出場することが可能である。機体サイズは既定以内に収まっていることが画像から確認できる。また、アームの最上位面も地面から20cmの高さを通過することが画像より可能であることが分かる。アームは(http://www.kawasaki-net.ne.jp/robo/)のよくある質問Q58の機構を用いており、確かに揺動リンク機構となっている。画像中ではロボットの全体像を載せるためシールドを外してあるが出場ロボットには2アームの間にポリカーボネート厚さ3mmのシールドが装着される。足機構には120度位相差ヘッケンリンク機構を用いた。その軌跡は画像のグラフのようになり、確かに揺動運動をしており足機構として競技規則に適合したものであることが確認できる。ロボットの重量はCAD上ではバッテリーや受信機などを含め2.8kgであり、規定以内である。画像上には機構の把握のためにバッテリーを表示していないがロボット後部に収納スペースを確保してある。