

5月3日(金)必着

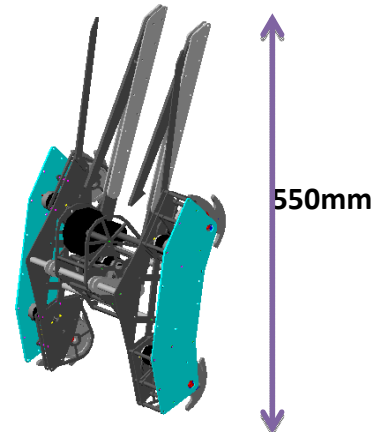
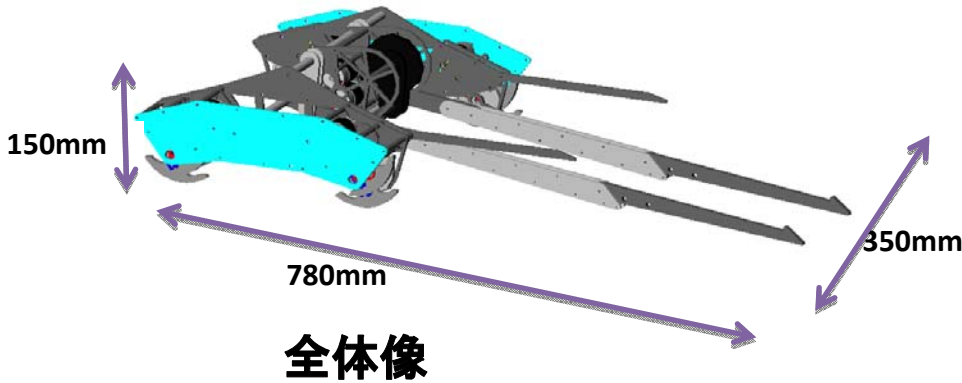
ロボットの構造概略図

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) ナマス ロボット名 鯰	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)
--------------------------------------------	------------------------------------------

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。



アーム機構

4節リンク機構を利用し、ロッド部分である揺動リンクは長さの違う原動節と従動節により、揺動性のある軌跡を描いています。  
(赤:原動節、青:従動節、緑:揺動節)  
また、500mm近いロッドを地面と垂直方向上に向けることが出来るので容易に高さ200mmを通過することが出来ます。

スタート台にはロッド先を折りたんで既定のサイズに収まります。

基本情報

脚:3層ヘッケンクランク  
アーム:4節リンクロッド  
モーター:RS-380PH  
バッテリー:NiCd7.2v×2  
サイズ:350×780×150mm  
重量:3490g以内

脚機構

クランク機構とヘッケンリンクを用いた4節リンク機構で往復運動を繰り返します。その脚を3層4組使用します。

安全を考慮し、角にはR2以上のフィレットをかけています。

