

5月23日(金)必着

ロボットの構造概略図

添付あり

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) サコマエニコウ ロボット名 sakoMAE II号 すでに提出しているエントリーシートと同じ事	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) チーム ティー Team T
---	--

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。

ロボット仕様

- ・スタート時サイズ:
縦150mm、横334mm、高さ700mm
- ・重量: 3400g
- ・モーター
脚用: マブチ380モーター4個
アーム用: マブチ380モーター2個
- ・バッテリー:
リチウムフェライトバッテリー LF2200-6.6V
- ・無線
プロポ: フタバ6Ex-2.4GHz
受信機: R617FS
- ・その他:
安全面を考慮し、角部を面取りする。

アーム最大高さ

駆動クランク

アーム

脚構造

- ・機構
120度位相のスライダリンク機構(下図に示す)
- ・脚枚数
1つの脚ユニットに脚3枚。4ユニットあるため計12枚

0°

60°

120°

180°

240°

300°

腕構造

- ・機構
駆動クランクとスライド用の溝がついたアームをピンでつないだスライダリンク機構。
- ・機構
駆動クランクが回転し、アームにつけられた溝が支点を軸にスライドして揺動する。