

5月6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) ワタスキ ロボット名 四月一日	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) カナガワコウカダイガクロボットコウガクケンキュウブ 神奈川工科大学ロボット工学研究部
--	--

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。

機体のサイズは縦が約436mm、横が約249mm、高さが約122mm。  
 スタート時はアームを上げるので高さが約336mm、縦が約344mmになります。  
 アームは380モーターを1つ使用し、アームの回転中心からロッド先端までが約239mm あるのでアームを上げると高さ200mmを超えます。  
 脚には120°のスライダーリンクの脚を4つ使用します。  
 脚のモータは左右に380モーターを1つずつ使用し伝達はギアによって行います。  
 脚の軌跡は下の図のようになります。  
 バッテリーはニカドバッテリーを2本使用します。  
 網などの相手に絡むパーツは搭載しません。

