

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) カニメテ ロボット名 がにめで	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 ロボットコウカクケンキュウブ 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。ご注意ください。

タミヤ380モーター
7. 2Vニカドバッテリー

足回りにギア比36:1の380モーターを使用し、アーム部にギア比75:1の380モーターを2個使用しています。

動力には7. 2Vのニカドバッテリーを2個使用しています。

こののロッドで相手の機体を持ち上げます。
ロッドにはバネが取り付けられているので折りたたんで収納することができます。

スタート時は図のようにロッドを折りたたんでスタンディングスタートします。

これが脚の軌跡です。
脚は120°位相の3枚足を使用しています。