

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) ヴァルキリー シュヘヴェルトラウテ ロボット名 戦乙女Schwertleite	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カ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。

全体図

375mm

350mm

465mm

アーム機構
回転アーム

電装系
アンプ: MC401CR×3
受信機: R617FS

バッテリー
Ni-cd 7. 2V
2400mA 2本

脚機構
ヘッケンリンク

スタート時

440mm

350mm

250mm

機体全体の説明です。

- ・展開後機体サイズは
縦: 465mm 横: 350mm 高さ: 375mmです。
- ・バッテリーは**7. 2V Ni-cd**バッテリー**2本**使用します。
- ・安全性を考慮し、エッジは丸くしております。

アームの説明です。

- ・アームは**縦回転アーム**を使用し、動力は**380モーター×4**からギアとタイミングベルトで伝達します。
- ・回転直径が**360mm**あるので、地面から**200mm**を超えることができます。

スタート時は右図のようにアームを収納します。これにより、縦**250mm** 横**350mm** 高さ**700mm**に収めることができます。

脚機構の説明です。

脚機構

- ・脚機構は**120度のヘッケンリンク**を使用あり、数は**左右に2つづつ、計4つ**です。
- ・動力は**380モーター**左右各1つをギアを使って伝達します。
- ・右図は脚の動きの図です。矢印の順に動きます。