

5月6日(金)必着

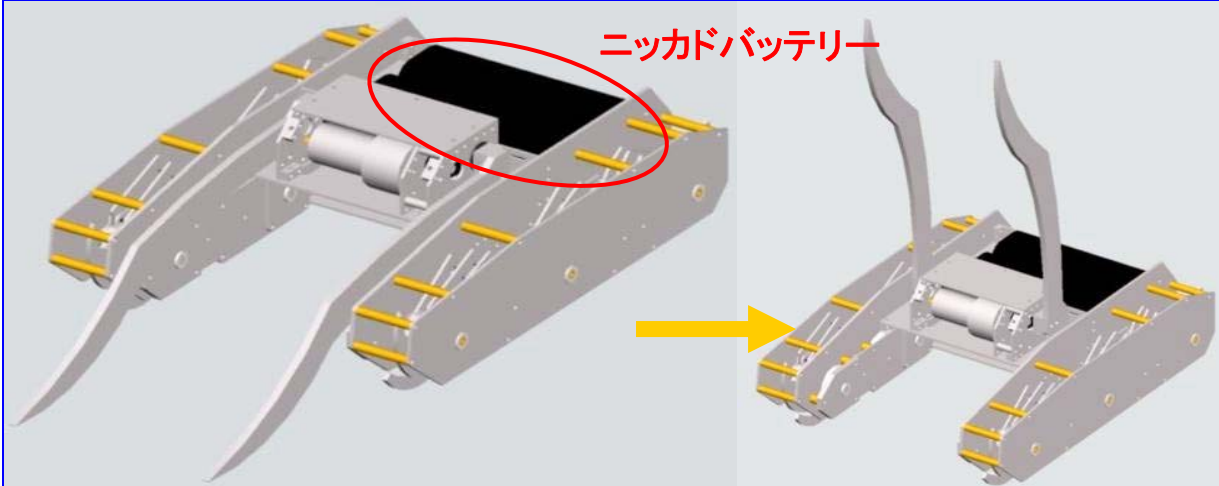
ロボットの構造概略図

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。

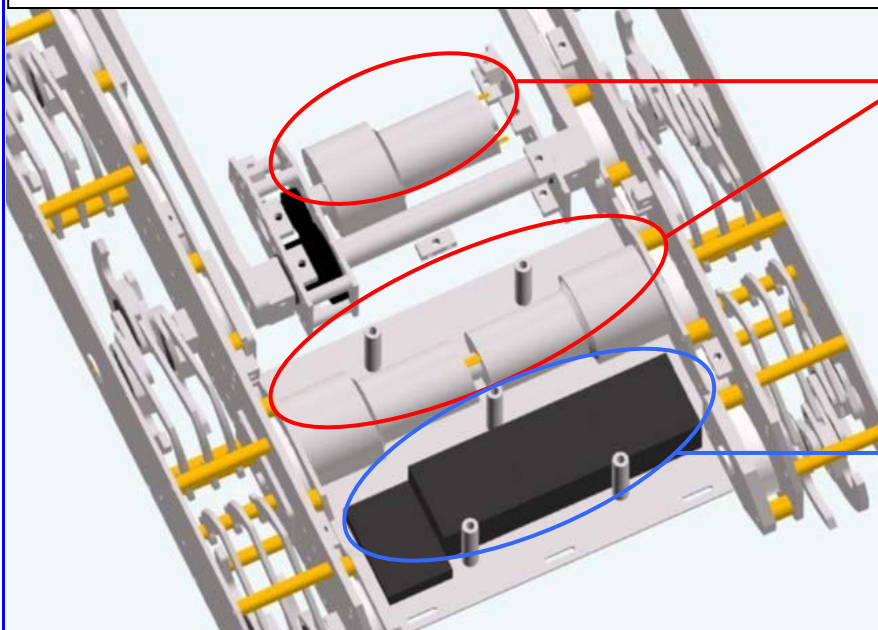
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) カクシ ロボット名 鋸鉋	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。ご注意ください。



- ・機体全体のサイズは、縦454mm、横248mm、高さ116mmですが、スタート時はアームを上げた状態にするので、縦333mm、横248mm、高さ410mmになり、スタート台に収めることができます。
- ・バッテリーはニッカドバッテリーを2本使用します。
- ・ショートロッドアームを使用しており、支点から先端までの長さが297mmあります。よって、アームを上げると、先端が地面から200mmより上になります。
- ・機体の尖った部分は、すべてヤスリで丸く削るので、安全に配慮しています。



380モーター

モーターはタミヤ380モーターを脚機構に2個、アーム機構に1個使用しています。

電子回路

脚には120度クランクのヘッケンリンク機構を使用し、左右合わせて6つの脚で移動します。下の図は、クランクを60度ずつ回転させたときの脚機構の動きです。

