

5月6日(金)必着

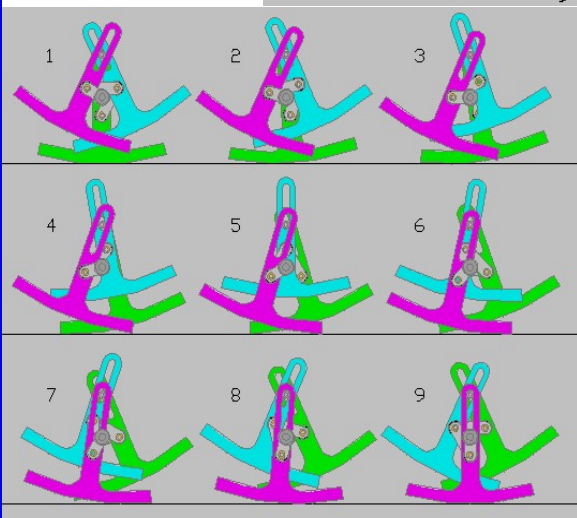
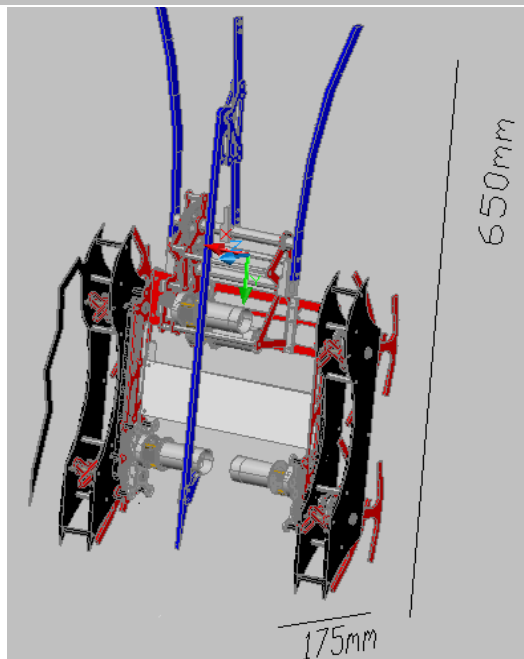
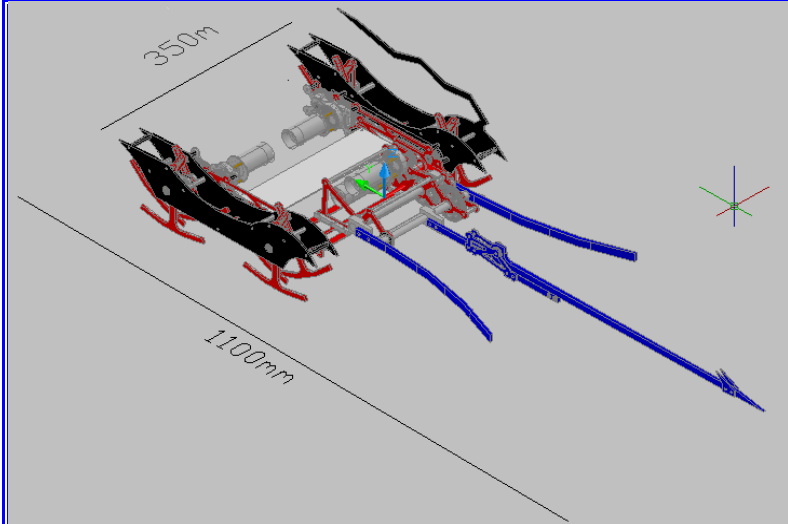
ロボットの構造概略図

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) ウキンブソクサワ ロボット名 于禁文則 沙和	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。ご注意ください。



機体は移動機構にスライダリンクの3枚脚を使用し、攻撃機構にロッドアームを使用しています。

外装は相手の攻撃を受け流すために肉抜きは行いません。

モータはアームに2個、脚に2個の合計4個使用します。モータは全てマブチ380モータです。

バッテリーはニカドバッテリーを2本使用します。

ロッドを展開させた状態での本体サイズは1100mm×350mmです。

スタート時はロッドを折りたたむことによって700mmの制限に収めています。

スタート時の機体サイズは175mm×350mm×650mmです。

アームは650mmのロッドアームです。長さが650mmなので稼働させることで制限の200mmを超えることができます。

ロッドが長いので自分の機体がひっくり返らないようにカウンターアームを装着しています。

脚はスライダリンク機構を使用しています。左図はひとつ目の脚から次の脚へ移るまでの図です。

ワイヤーなどの相手に絡まるパーツは使用しません。