

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

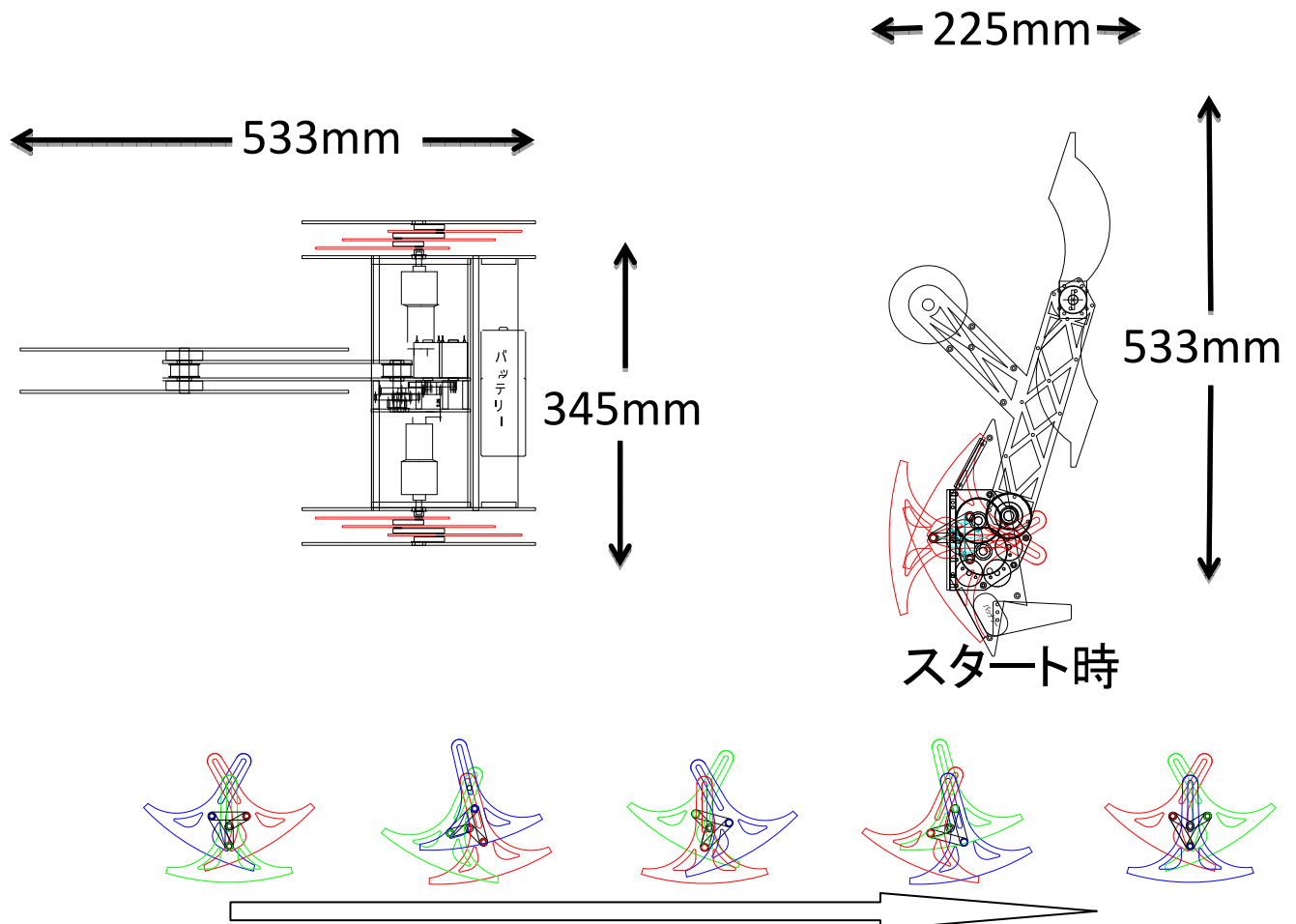
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) <b>フォックス</b> ロボット名 <b>フォックス</b>	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) <b>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</b> <b>神奈川工科大学ロボット工学研究部</b>
--	--

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。

機体のサイズは縦が約345mm、横が約533mm、高さが約225mm。  
 スタート時は機体を立ててスタートします。  
 アームは380モーターを3つ使用し、アームの回転中心からブレードの先端までが約170mmあります。地面からアームの回転中心まで約188mmあるので200mmを超えます。  
 脚には120°のスライダリンクの脚を2つ使用します。  
 脚のモータはそれぞれに380モーターを1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。



足はスライダリンク機構を応用した足で、120度位相に組まれたクランクによって前後に揺動運動いたします。