

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) オニクスブラック ロボット名 真黒瑪瑙	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) ケーエイチケーハグルマコウホウ KHK歯車工房
--	---

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。

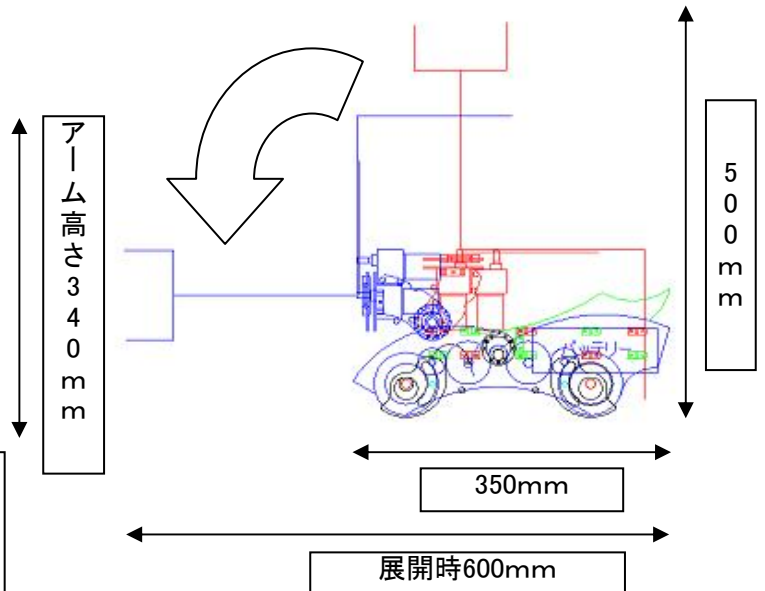
貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※このページには必ず構造概略図を記入してください。
※2ページ以上になる場合は、右赤枠の注1をお読みください。

脚はヘッケンリンクを応用し、ヘッケン節の変わりに脚にスライダー溝を彫って可動させています。120度位相で1ユニットの脚の数は3枚 合計左右で4ユニット使用します。



アームは横回転アームを2種類搭載しています。後ろ側のアームは、攻撃時のカウンター件転倒時に起き上がり機構として使用します。このアームは攻撃にも使用することが出来、任意に200mmを通過させることが可能です。先頭のアームの先端は交換式で対戦相手によってはセッティングを換えることができるようにする予定です。攻撃方法は相手にアームの先端を差込、回転させてひっくり返す、もしくは、相手の脚を浮かせた状態にしてリング外に押し出すことを想定しています。



脚アーム共にモーターはマブチ380PHを使用。バッテリーはNiCDバッテリーを使用 脚は左右1つずつ、アームは合計3つ使用する予定です。アームはスタート時は立てておき、規定サイズに収めます。(図の赤い所がスタート時のアーム、青い所が通常時のアームの位置です) 外装はまだデザイン途中で、大会参加時はもっと練る予定です。

用意するアームの形状 突き刺して使用するタイプを2種 ひっかけて使用するタイプを1種 用意する予定です。

