

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) キョシンオウ ロボット名 巨神皇	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) シンオウキシダン 神皇騎士団
---	--

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963mm、横336mm、高さ134mmでスタートはスタンディング方式にします。
 スタンディング時のサイズは縦216mm、横336mm、高さ689mmです。
 アームは380モーターを2つ使用し、棒アームが644mmあるのでアームを上げると高さ200mmを超えます。
 アームは1回折り畳むことで高さ700mmに収めることができます。
 アームは初期状態では機体の梁に固定します。
 脚には120°のスライダーリンクの脚を4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とベルトによって行います。
 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使用します。

