

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>アルレシヤ</b> ロボット名 <b>アルレシヤ</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>セントラルキケンコウキョウ</b> <b>セントラル技研工業株</b>
--	--

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。

アームの地面からの高さ

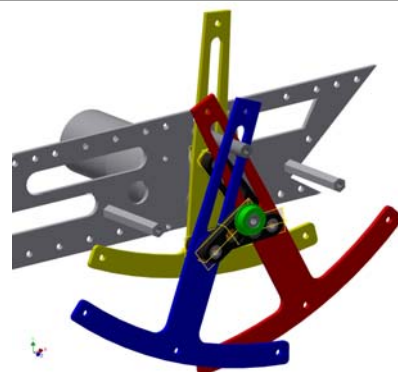
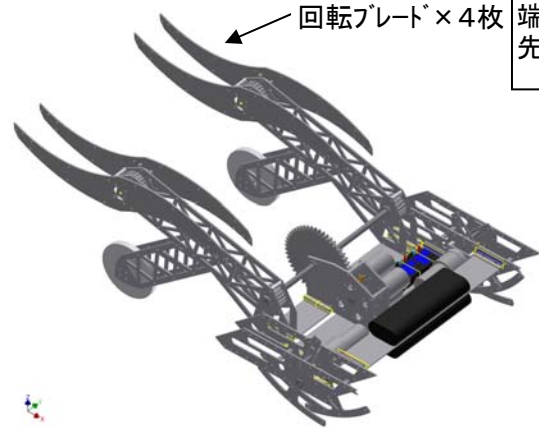
等級	830±330 Y	990±440 Y	1150±500 Y	1310±550 Y	1470±600 Y
寸法	±0.1	±0.1	±0.2	±0.3	±0.5

**ロボットスペック**

- ・サイズ  
縦 **580mm**  
横 **349mm**  
高さ **215mm**
- ・電源  
**ニッカドバッテリー**  
電圧 **14.4V**
- ・動力  
脚: **380モータ×2個**  
腕: **380モータ×4個**
- ・脚構造  
**スライダリンク**
- ・腕構造  
**回転ブレードタイプ**

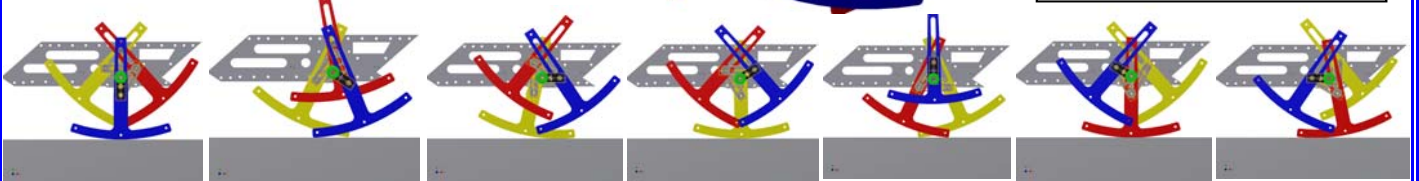
計測・スタートは立てた状態にて行う。

腕構造は機体中心部の**380モータ4個**から、ギヤとベルトにて先端の回転ブレードに動力を伝達。  
先端の回転ブレード4枚にて相手ロボットをひっくり返す。



**脚構造部品**  
 緑: 回転中心のベアリング  
 黒: 回転クランク  
 青: 脚1  
 赤: 脚2  
 黄: 脚3

緑の部分を中心に黒い部品が回転し青・赤・黄の脚が動いて歩行する。



脚は3本1セットのユニットが左右1式ずつです。合計**6本脚**で歩きます。(機体前方に補助輪あり)  
 構造は、破損や動作不良の少ない**スライダリンク**と呼ばれる脚です。  
 緑の部分を中心にクランクが回転し、青→黄→赤→青の順に繰り返し脚が地面に接地します。  
 動力源は大会規定の**タミヤギヤードモータ(380モータ)**を左右に1個ずつ使用します。