

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

添付あり

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) ケイサンイチヨン-フタジュウヨンシキ | 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) チーム ケイサンイチヨン |
| ロボット名 K314-24式 | Team K314 |

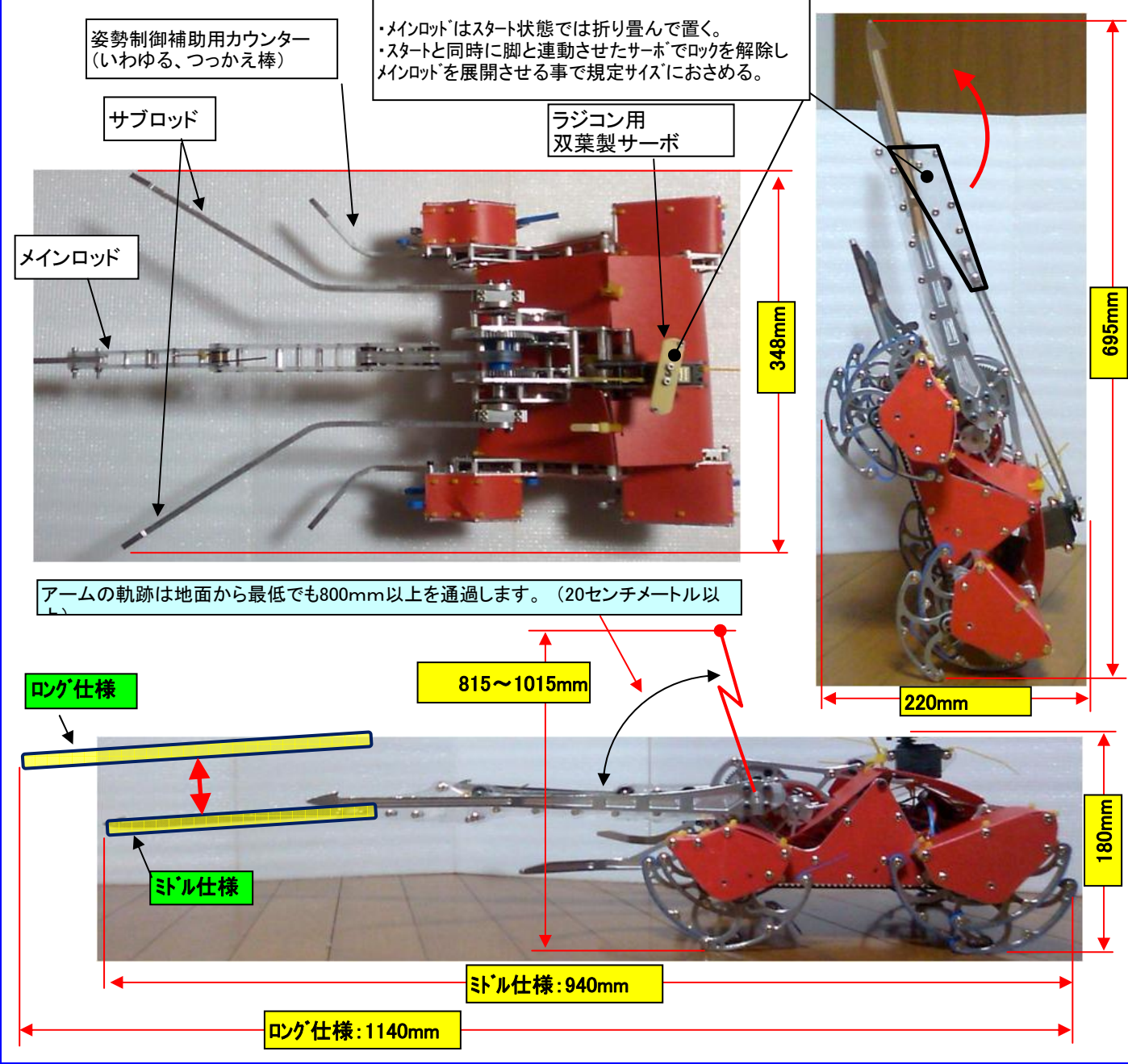
電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。

<スペック>
 【計測時】長さ:220mm、幅:348mm、高さ:695mm
 【戦闘時】長さ:940~1140mm、幅:348mm、高さ:815~1015mm
 【重量】3495g
 【脚】ヘッケンリンクを用いた12脚構造
 (120度位相3枚1セット×4ユニット)
 【アーム】長射程のロッドアーム×2
 【380モータ】脚:2個(RH側=1個、LH側=1個)
 アーム:4個(メインロッド=2個、サブロッド=2個)
 【電装】受信機×1、ラジコン用アンブ MC401×4
 ラジコン用6.0Vニッケル水素バッテリー×2 (直列で12V)

<機体コンセプト>
 それぞれ独立した動力を持つロッドを2つ装備する事で、従来までの【刺す&ひっくり返す】から【掴む】という攻撃パターンを増やし、多種多様な戦術と長射程のロッドを用いて相手を選ばず戦う事を目的としています。

★機体全体の構成・脚構造・アーム構造は別途添付資料にて説明します。

計測時は機体を立てて置き規定サイズ内に収めます。
 ※高さは695mm(700mm以下)



5月6日(金)必着

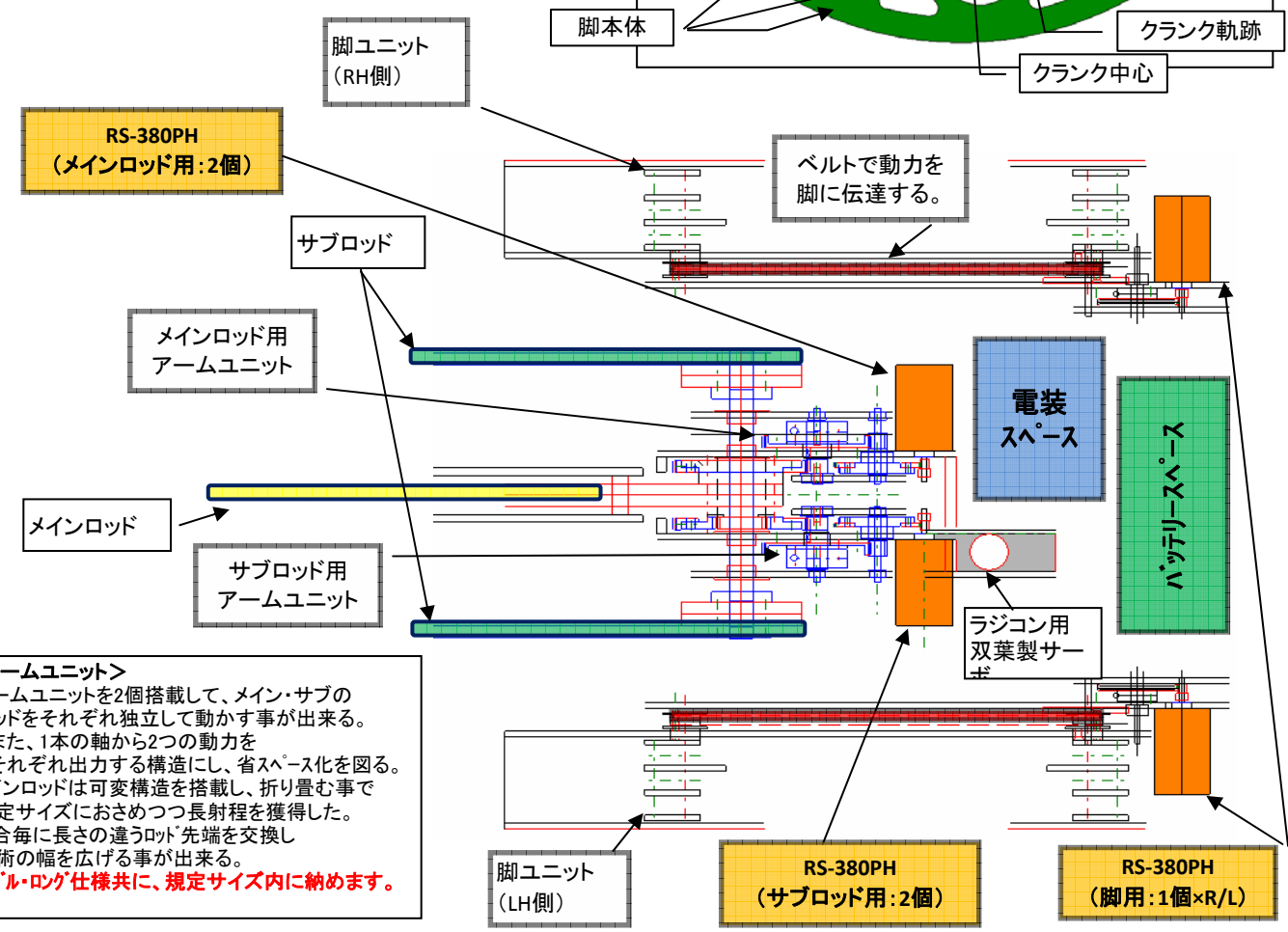
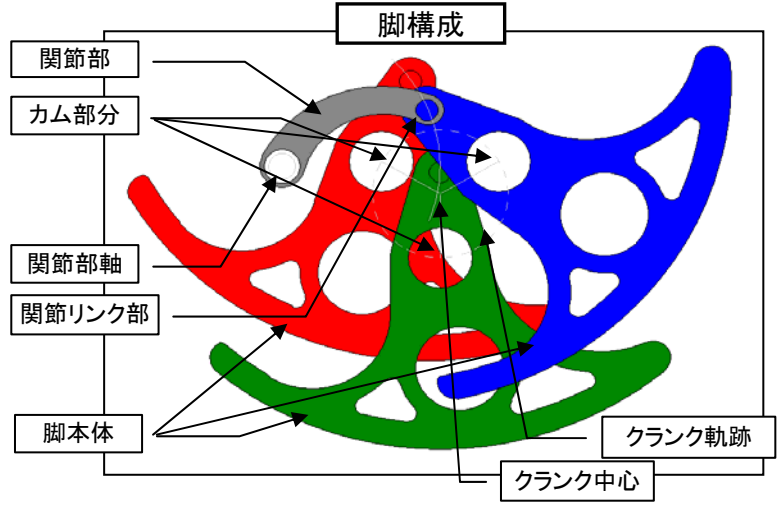
ロボットの構造概略図 (添付別紙)

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。

| | |
|---|--|
| ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ケイサンイチヨンフタジュウヨンシキ ロボット名 K314-24式 | 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) チーム ケイサンイチヨン Team K314 |
|---|--|

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。

<脚機構>
 ヘッケンリンクを用いたクランク角
 120度位相3枚1セットで1ユニットとなる脚になっています。
 脚本体にカムを通し、それをクランクで回転させ
 同時に関節リンク部で動きを拘束する事で
 右記のような往復角運動の軌道をさせます。
 動力伝達は、モータからギアとベルトを用いて
 脚へと伝達させます。



<アームユニット>
 ・アームユニットを2個搭載して、メイン・サブのロッドをそれぞれ独立して動かす事が出来る。
 また、1本の軸から2つの動力をそれぞれ出力する構造にし、省スペース化を図る。
 ・メインロッドは可変構造を搭載し、折り畳む事で規定サイズにおさめつつ長射程を獲得した。
 ・試合毎に長さの違うロッド先端を交換し戦術の幅を広げる事が出来る。
 ★ミドル・ロング仕様共に、規定サイズ内に納めます。

