

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

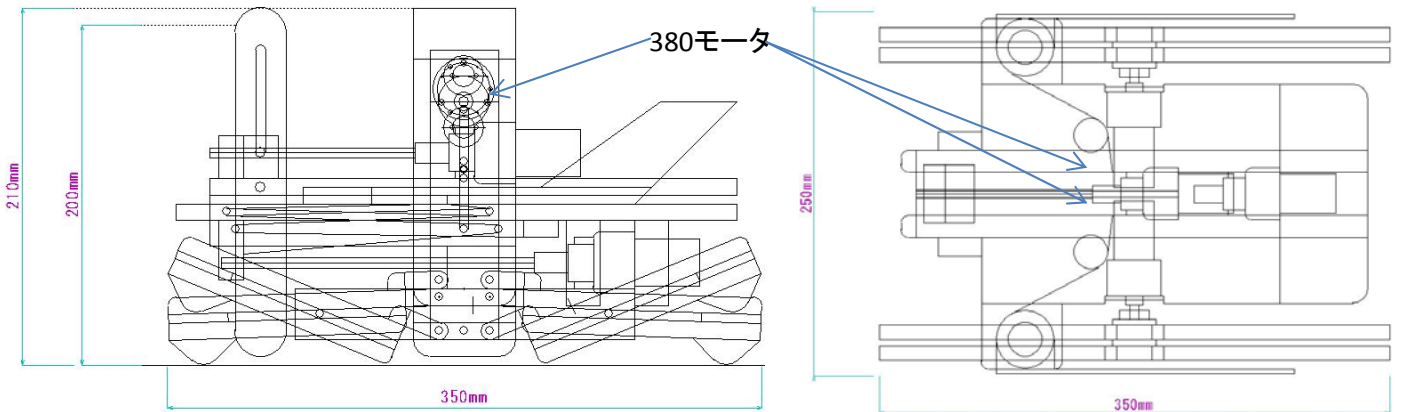
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

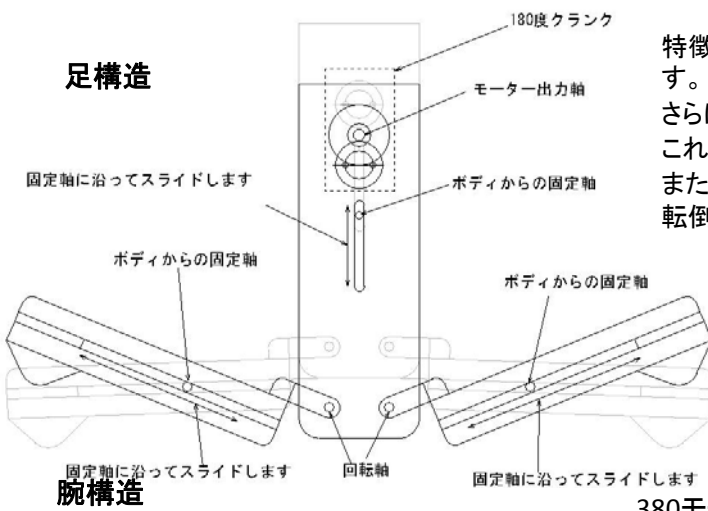
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) キツツキナナカイ ロボット名 きつつきななかい	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) ティマルチエンジニアリング Tマルチエンジニアリング
--	--

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。

全体図



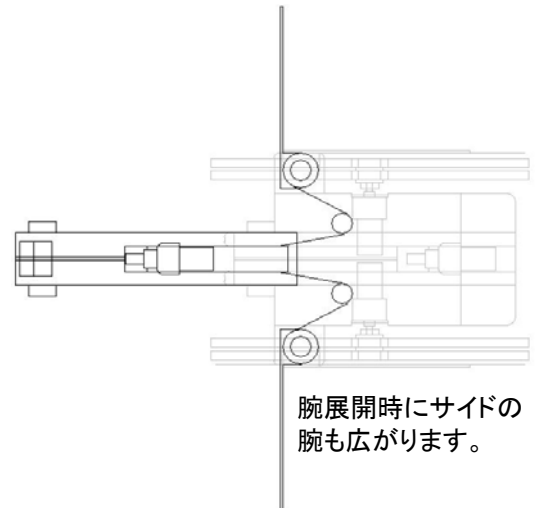
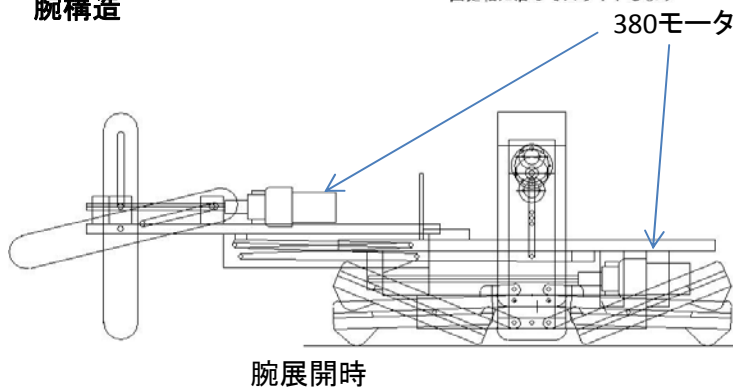
足構造



特徴は、全ねじとワイヤーにより前後にスライドする腕です。さらにその先端でも突き上げ機構を備えています。これらは、相手ロボットを押し浮かす事を意図しています。また、突きだし動作と連動したサイドの腕は転倒防止と復帰を意図しています。

足構造は、180度クランクから、2段階のスライド機構を経ることにより、スピードと上下方向の安定性を向上させています。

腕構造



腕構造は、全ねじとワイヤーの組み合わせによる前後動作に380モータを1つ使用します。腕が前側に動く際に、両サイドの腕もワイヤーにより引っ張られて展開します。両サイドの腕の復帰は、回転軸付近にばねを配置することにより実現します。また、腕の先端部分にも380モータを1つ搭載し、全ねじによるスライド機構の組み合わせにより、突き上げ動作を行います。