

5月6日(金)必着

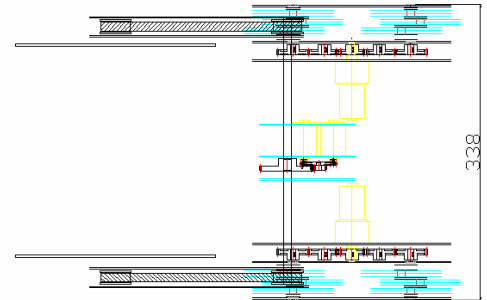
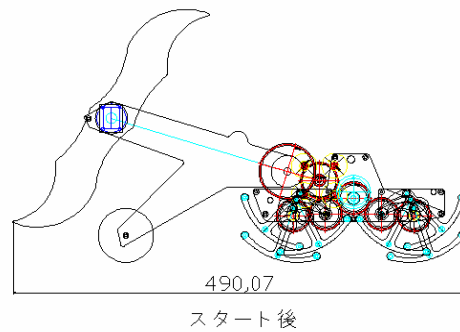
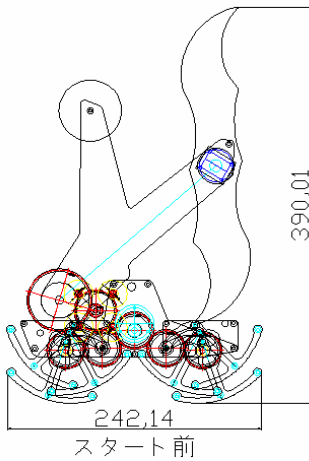
ロボットの構造概略図

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

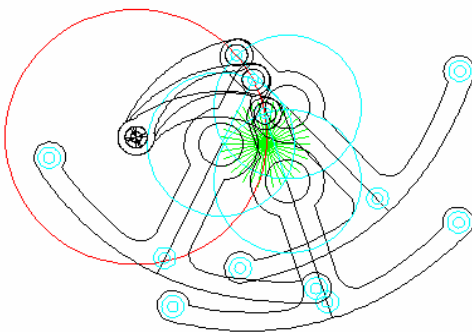
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ヨシツオツツ ロボット名 ヨシツ乙乙	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) トウキョウデンキダイカクシトウセイキョケンキュウブ 東京電機大学自動制御研究部
---	---

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。

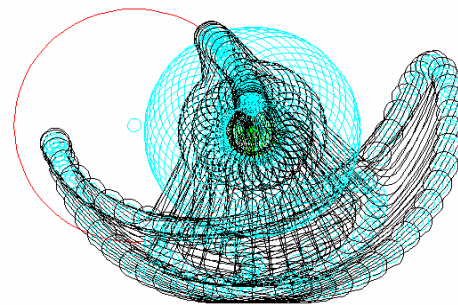


スタート時はアームが図のように折りたたむことができ縦250mm、横350mm高さ700mm内に収まります。

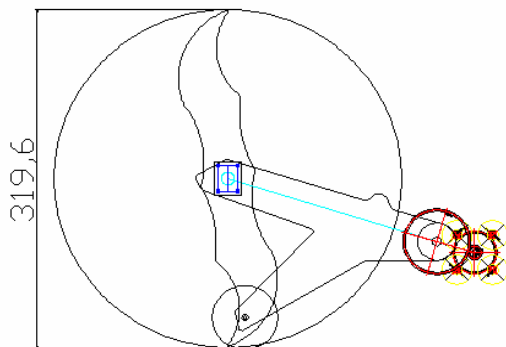
脚には380ギヤードモータを二つ、アームには380モータを4つ搭載
バッテリーはニッカドを使用します。



脚は120°クランクを利用したヘッケンリンク脚を使用する



上図は脚の簡単な軌跡です



アームは縦回転アームです。左図のように左右のブレードがまわり相手をはじき飛ばす機構になっています。ブレード先端は丸くするなどして安全面は万全にします。攻撃範囲は地面から高さ200mmを超えます。

380モータの動力はギアで減速させ、プーリーとベルトで伝えて、ブレードを回転させます。