

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) ロッキーサーティーン ロボット名 ROCKY13	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) トキコーポレーションカブシキガイシャ トキ・コーポレーション株式会社
---	--

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。

●ロボット全体の仕様

全長: 350mm
全幅: 250mm
高さ: 150mm
重さ: 3.5kg
電源: ニッケル水素電池12本直列

●脚の仕様

動力: 380モータ2個
本数: 片側30本(全部で60本)
構造: クランク脚
注記: クランクは歯車列で位相差をつけて連結されており、足はムカデのように連動して動きます。先端にはゴムが付いています。

●アームの仕様

長さ: 220mm
回転角度: 90度
取り付け位置: 前方に2本
動力: 380モータ4個(アーム1本に2個)
注記: 送信機のスティックに連動して上下に動きます。左右のアームは独立して動きます。上に向けると、地面から20cmの高さを通り、約30cmまで上がります。先端は安全のために丸めてあります。

●図の説明

上の図: スタートの姿勢です。大会規定の寸法規格に収まります。アームは地面から20cmの高さを通り、約30cmまで上がっています。
下の図: 戦う姿勢です。アームを前方に下げています。
右中の図: 左右のアームが独立して動かせることの説明です。
右下の図: 歯車列で脚が連動して動きます。

