

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) ゲンリュウガ ロボット名 幻龍牙	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) ハンヨウカニガタケッセンハイキケンキュウジヨ 汎用蟹型決戦兵器研究所
---	--

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。

ロボット全体図

Rを付けて安全対策を施します

引っ掛ける部分はビニールキャップなどで安全対策を施します。

RCサーボ (HSR5498SG)

アーム 上下動作

アーム 前後展開動作

腕構造
平行リンクによる前後の展開動作で相手の横にアームの先端を潜りこませ、上下動作で相手をすくい上げます。上下動力は380(マブチ製)モーター使用数1個
前後展開動力はRCサーボ2個(Hitec社製HSR-5498SG)

機体サイズ
全長242mm 幅343mm 高さ400mm(試合開始、計測時)
重量3000g
脚本数: 8本
アーム本数: 2本

ロボット側面図
うえ面
ボット側面

400mm

アームを上を上げたとき200mmの高さを通過します。

380モーター

ニッケル水素バッテリー

ロボット上面図
うえ面
ボット側面

242mm

343mm

脚機構
スライダークランク機構

クランクの回転と、脚部の溝のスライドによる歩行動作になります。動力は380(マブチ製)モーター2個。脚の本数は8本。前後左右4ヶ所に脚を2本ずつ配置
旋回方法: 左右脚機構独立駆動による旋回

