

5月6日(金)必着

ロボットの構造概略図

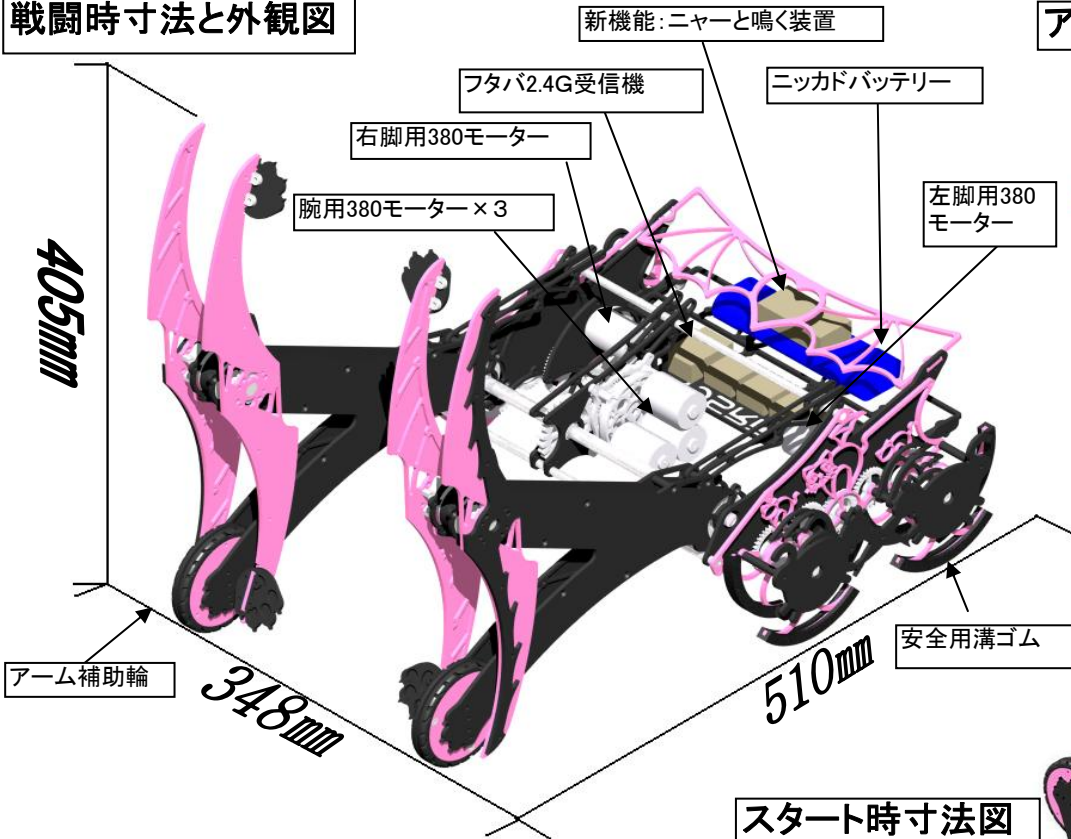
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

Ver1.0

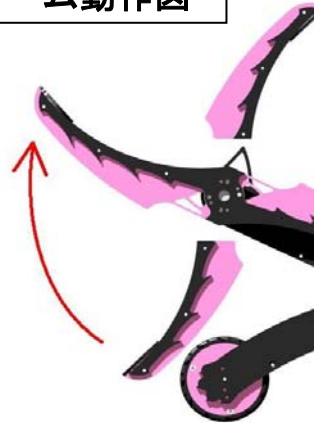
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) コアクマカグラ	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) ミワッチファーム
ロボット名 みわっちFARM	

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。

戦闘時寸法と外観図



アーム動作図



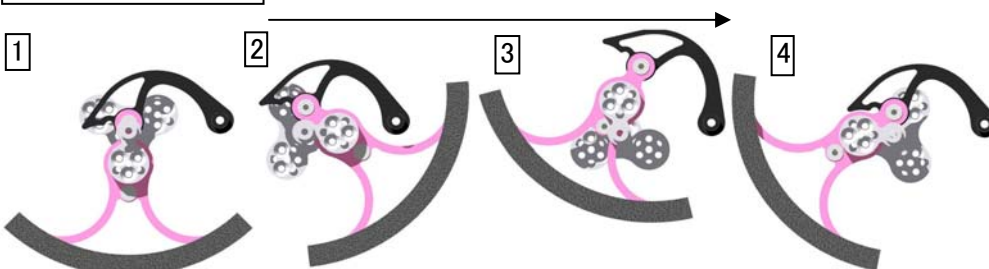
プレート状の腕が機体前面方向に向かって縦に回転し相手を投げ飛ばす機構。逆回転や速度制御も出来る。

スタート時寸法図



スペック
機体寸法: 戦闘時 348mm × 510mm × 405mm
スタート時 348mm × 248mm × 486mm
機体重量: 3480g
バッテリー: ニッカドラジコンバッテリー7.2V~12V(重量調整)
送受信機: フタバ製2.4GHzの6EX送受信機セット
脚用モーター: マブチ製380モーター左右1個
アーム用モーター: マブチ製380モーター3~4個(重量調整)
新機能: アームを回すと機体本体から猫の声が出る回路を搭載。
脚機構: ヘッケン節を応用した歩行機構 120°位相3本×4箇所
腕機構: プレート状のアーム4本を回転制御する機構
アーム補助輪は動力を使用しないものとする
安全性: 腕 プレートに厚みを持たせ刺さらないようにする
脚 溝ゴムを足裏に取付ける

脚機構軌跡図



脚機構軌跡:
左図はヘッケン節を利用した脚で、クランクを90度ずつ回した場合の軌跡です。