

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)イナリカルテット ロボット名 稲 Quartet	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)リツメイカンダイガク ロボットキョウケンキョウカイ 立命館大学ロボット技術研究会
--	---

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

700
200mm
350mm

稲Quartet スペック一覧

脚: ヘッケンクランク(3相4組)

脚モータ: RS-380PH (左右で各2個ずつ使用)

アーム: ヘッケンクランクアーム (無限回転方式(2相2組))

アームモータ: RS-380PH (4個使用)

バッテリー: Ni-MH or Ni-CDバッテリー7.2V × 2本

サイズ

転倒時: 全長700mm × 全幅350mm × 高さ200mm

スタート時: 全長200mm × 全幅350mm × 高さ700mm

重量: 3500g以内

脚機構

全体図

320mm

- ・アームはヘッケンクランク2相2組を用いて、相手をひっくり返す。
- ・アーム高さは図の通り200mmを容易に超える。
- ・アームにはフィレットをかけることで安全性は万全である。