

キック機構

ミニロボがサッカーロボットとして、ボールをキックするための機構です。
パネとカムを使用して、ボールを蹴るための機構を組み立てます。

1



C4 は切り残しに注意!!

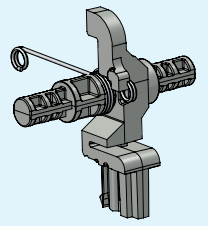
ロボット用パネ

C4

C2

グリスで指示された白色部分にグリスを塗ってください。

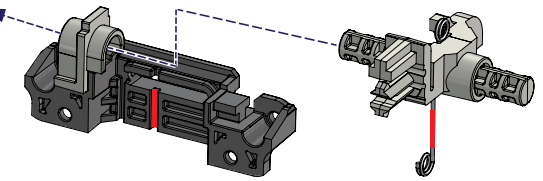
とつ 取付けた状態



2

C14

D3

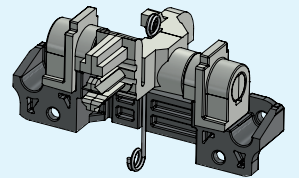


パネの赤色で示した部分が、赤色で示した溝にはまる様に取付けます。
(実物は赤色ではありません。)

3

C13

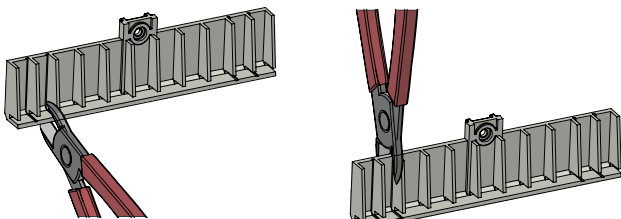
とつ 取付けた状態



4

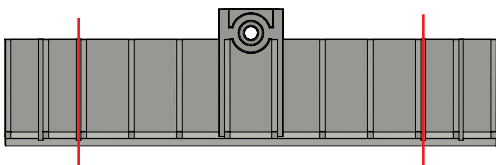
ニッパーを使って、下の絵のようにC16(キックプレート)を切ります。

ナットが落ちやすいので、指で押さえながらネジをしめてください。



きとせん 切り取り線

C16



ナット

C8

ネジ

< 補足情報 >

ミニロボの改造方法の一つとして、ミニロボの横幅を広げる「幅広(大)」 「幅広(中)」という改造があります。
「幅広(大)」の場合、キックプレートを切らずにそのまま使用します。各種改造については35ページをご覧ください。