

5月22日(金) 必着

ロボットの基本設計書

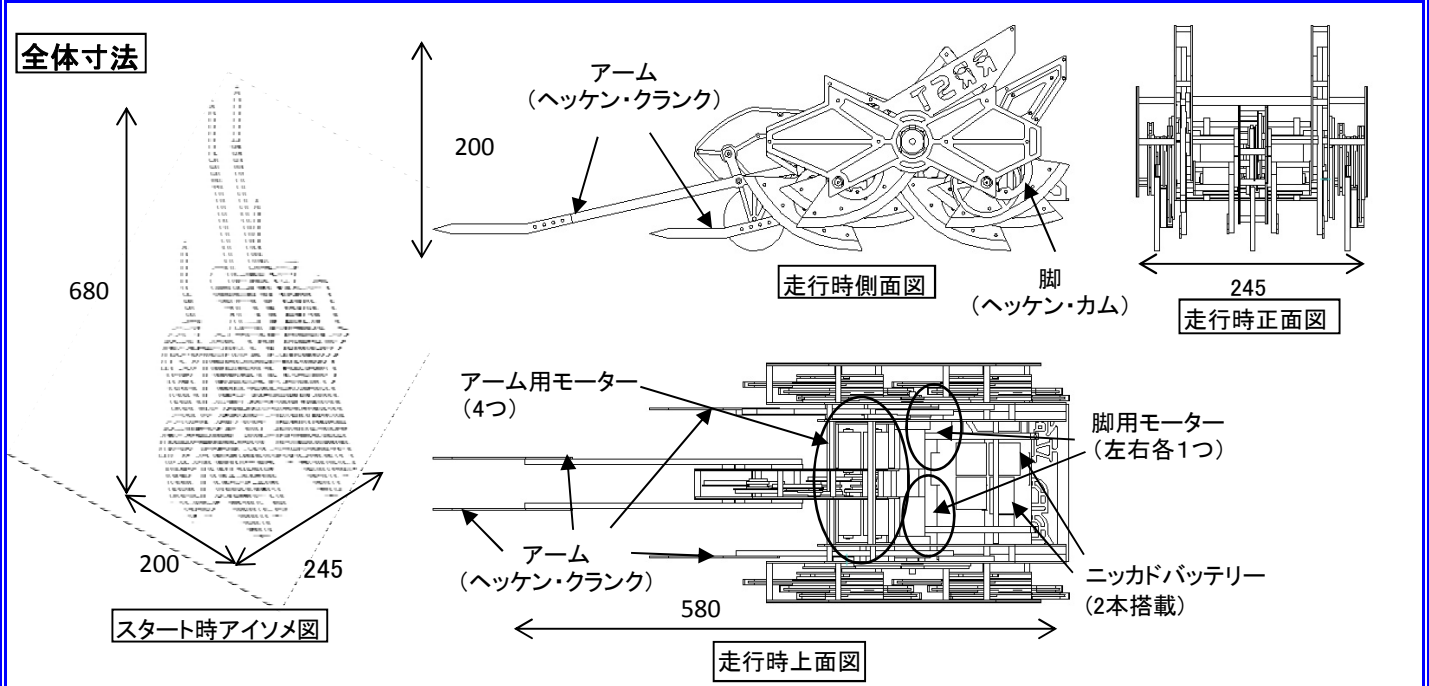
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

競技規則 Ver.1.0
 添付あり

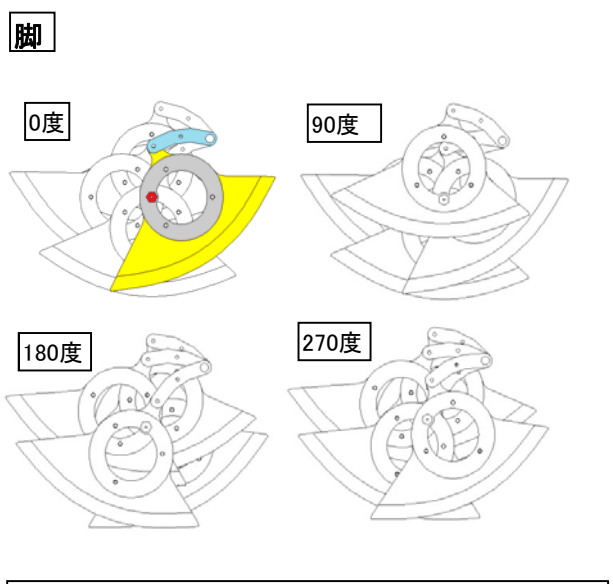


ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) 天 Dasselbe ロボット名 アマツ ダッセルブ すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) 'アルアルエステー オービー(リツメイカンダイガクロボットギン 'RRST OB(立命館大学ロボット技術研究会OB)
--	--

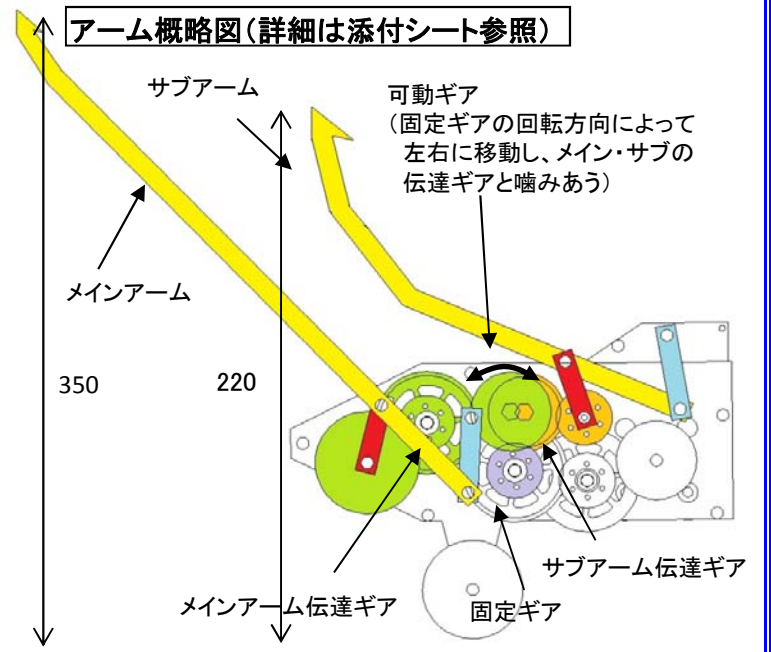
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。



- ・全体図、スタート時は上図のようになる。スタート時(計測時)は縦200mm×横245mm×高さ680mmとなる。
- ・重量はバッテリー、回路込みで3490g。駆動モータはすべてマブチ380モータであり、脚左右一つずつ、アームに4つ並列し、合計6つ使用する。
- ・バッテリーは7.2Vニッカドバッテリーであり、2本直列し、14.4Vで駆動する。



- ・脚は四節機構(ヘッケンリンク)を用いた4層90度位相で、脚は4足でカムを使用する。
- ・(赤:回転軸、灰:原動節(カム)、青:従動節、黄:揺動節)
- ・モーターからの出力を歯車を使って前後の脚に伝達する。



- ・アームの構造は四節機構(ヘッケンリンク)を用いたアーム。(赤:原動節、青:従動節、黄:揺動節)
- ・メインアームとサブアームの2つを設定。
- ・アームの最大高さはメインアーム350mm、サブアーム220mmとなり200mmを容易に超えることができる。
- ・モーターからの出力を歯車を使用してアームに伝達する。
- ・モーターの正転逆転で可動ギアが左右に動くことで、メインとサブのアームを切り替える。(同時に可動不可)
- ・部品の先端はR1.5以上(アーム先端はR3.0)でフィレットする。

5月22日(金)必着

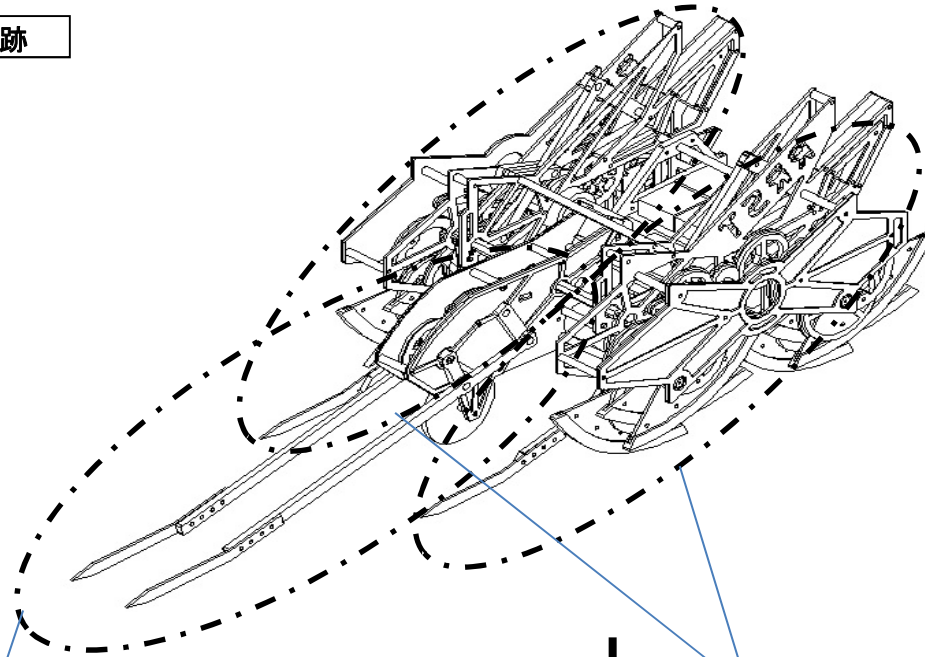
ロボットの基本設計書

A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

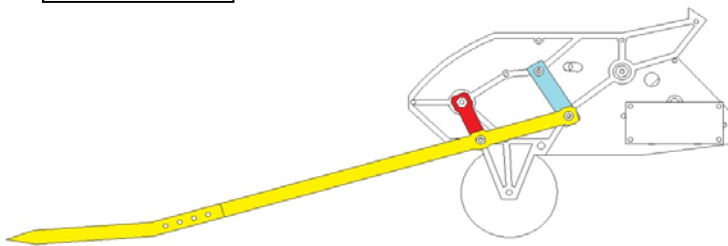
添再

Ver1.0

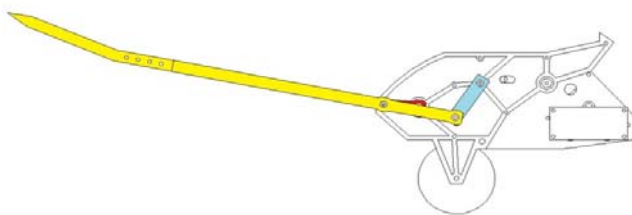
アーム軌跡



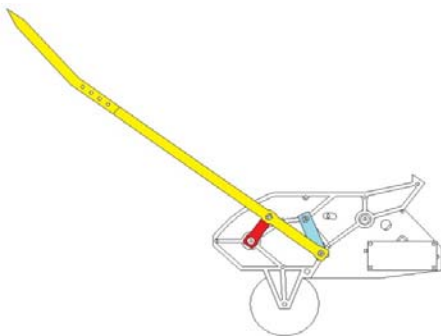
メインアーム



0度

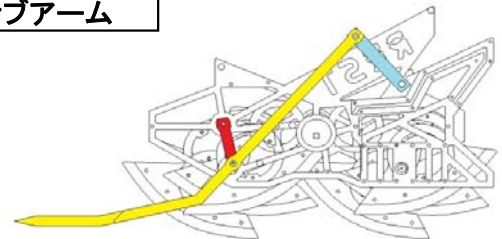


120度

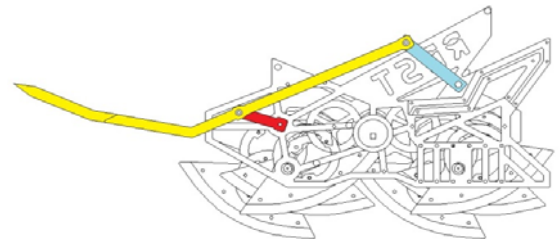


270度

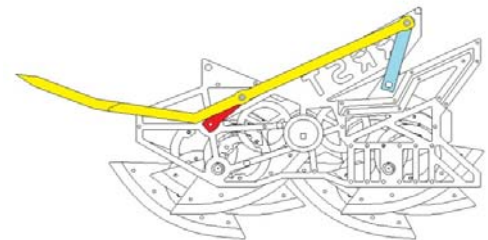
サブアーム



0度



120度



270度