

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。

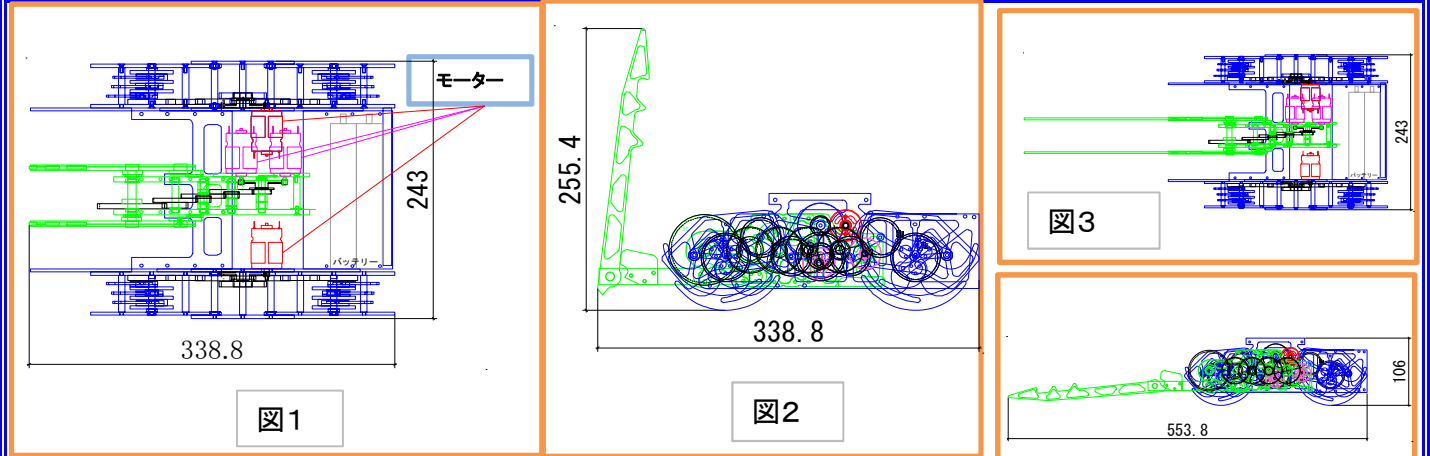
競技規則を確認した

添付あり

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ハハキリ ロボット名 羽々斬 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) オカヤマリカダイカクガクアイコウカイ 岡山理科大学科学愛好会
--	--

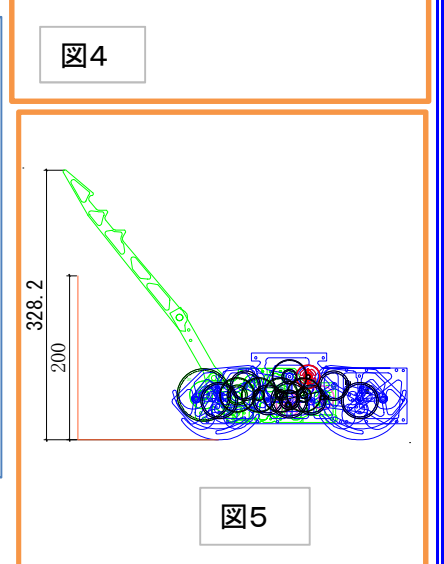
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。



ロボットの仕様

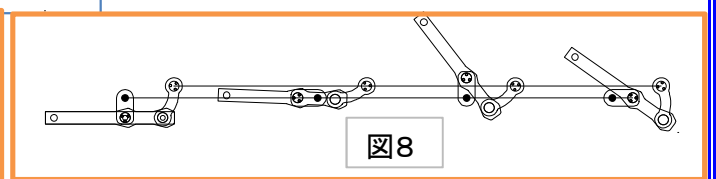
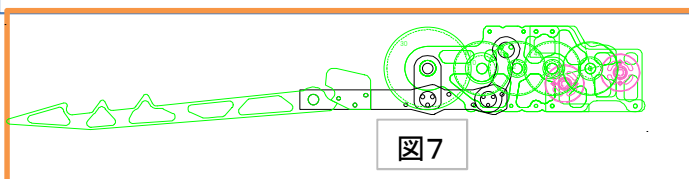
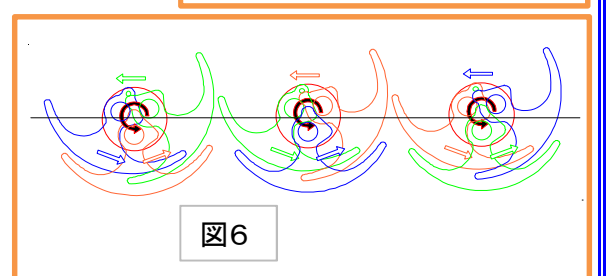
- ・スタート時(図1、図2) ・戦闘時(図3、図4) ・アーム先端の最高点(図5)
- 全長 338.8mm 全長 553.8mm 高さ 328.2mm
- 全幅 243.0mm 全幅 243.0mm (地面から20cm通過可能)
- 高さ 255.4mm 高さ 106.0mm

- ・アームは2本のロットアーム
- ・バッテリー: ニッカドバッテリー(計2個)
- ・モーター(図の赤、ピンク部分): 380スポーツチェーンモーター
アーム部に2個、脚部に左右各1個(計4個)
- ・無線システム、受信機: 公式指定送受信機



脚の仕様機構(図6)

- ・モーターの使用個数: 左右脚に各1個(計2個)
- ・脚の本数: 3本×4箇所(計12本)
- ・機構: ヘッケンリンク機構
- ・青色がオレンジ色の位置に移動し、オレンジ色が緑色の位置に移動し、緑色が青色の位置に移動する運動している。この円運動を繰り返すことによって、前進・後進・旋回ができるようになっている。
- ・クランク軸より、円運動によって運動している。



アーム機構(図7、図8)

- ・モーターの使用個数: 2個
- ・アームの本数: 2本
- ・図7は、アームの機構図。図のように左右対称の2本のロットアームを持つ。
- ・図8は図7の黒線部を90度ずつ動かしたもの。クランク機構によって揺動運動している。