

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) ヒークンレッド

ロボット名 ひーくんレッド

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) カブシキガイシャヒノセイサクソ

(株)日の出製作所

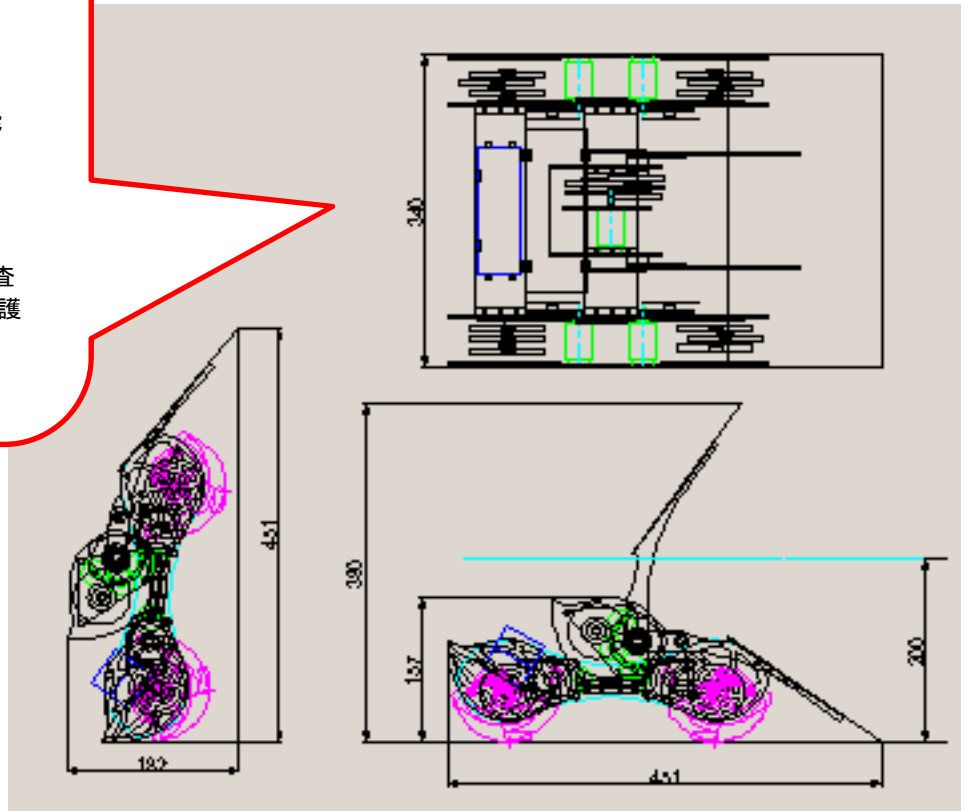
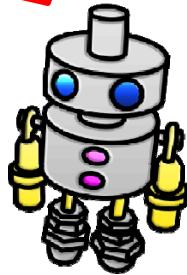
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

●ロボットのスペック

- ・脚構造:ヘッケンリンク
- ・腕構造:シールドタイプ
- ・寸法(幅×奥行き×高さ)
  1. スタート前(後脚で自立) 340×182×451[mm]
  2. スタート後(アーム上昇時) 340×460×137[mm]
- アームは地面から20[cm]を通過可能
- ・重量:3400[g]
- ・380モーター:7個(腕3個、脚4個)
- ・バッテリー:LF2200-6.6V 2本直列
- ・安全性
  1. 全部品を当社の品質保証課で検査
  2. バッテリーおよび制御系は板で保護

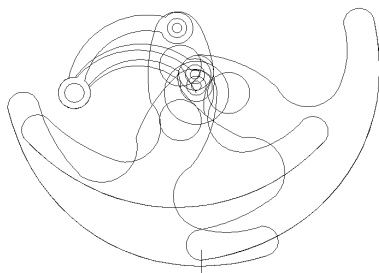
ひーくんレッド基本設計書 

ひーくんが乗っています！



●脚機構

- ・120° 位相をずらした3枚ヘッケンリンク機構
- ・3枚×4カ所、計12枚の脚を配置
- ・各脚ユニットに380モーター1個ずつ、計4個設置
- ・リングを傷つけないようにゴムシートをはりつける



●腕機構

- ・可動域が180° のシールドアーム
- ・380モーターを3個設置
- ・転倒後も腕機構のみで復帰可能
- ・ヘッケンリンクの応用により回転運動を有限揺動運動へ変換している
- ・アーム先端はバフ研磨仕上により丸みをつける

