

5月22日(金)必着

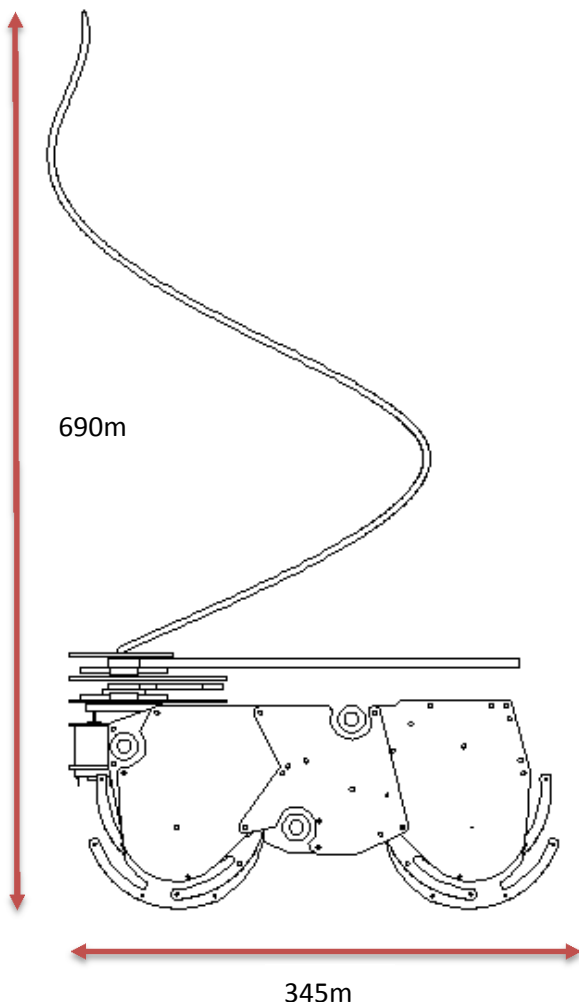
ロボットの基本設計書

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
 添付あり
再 Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) クローバー ロボット名 白詰草 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) コジンスカ 個人参加
---	--

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。



縦×横×高さ(スタート時)
 345mm×245mm×690mm
 縦×横×高さ(スタート後)
 860mm×500mm×410mm

使用バッテリー Lifeバッテリー 6.6v×2本

脚機構 マブチ380モータ 片側2個 計4個
スライダーヘッケンリンク

アーム機構 マブチ380モータ 計4個

メインアーム機構(横揺動楕円回転アーム)
スライダーリンク機構

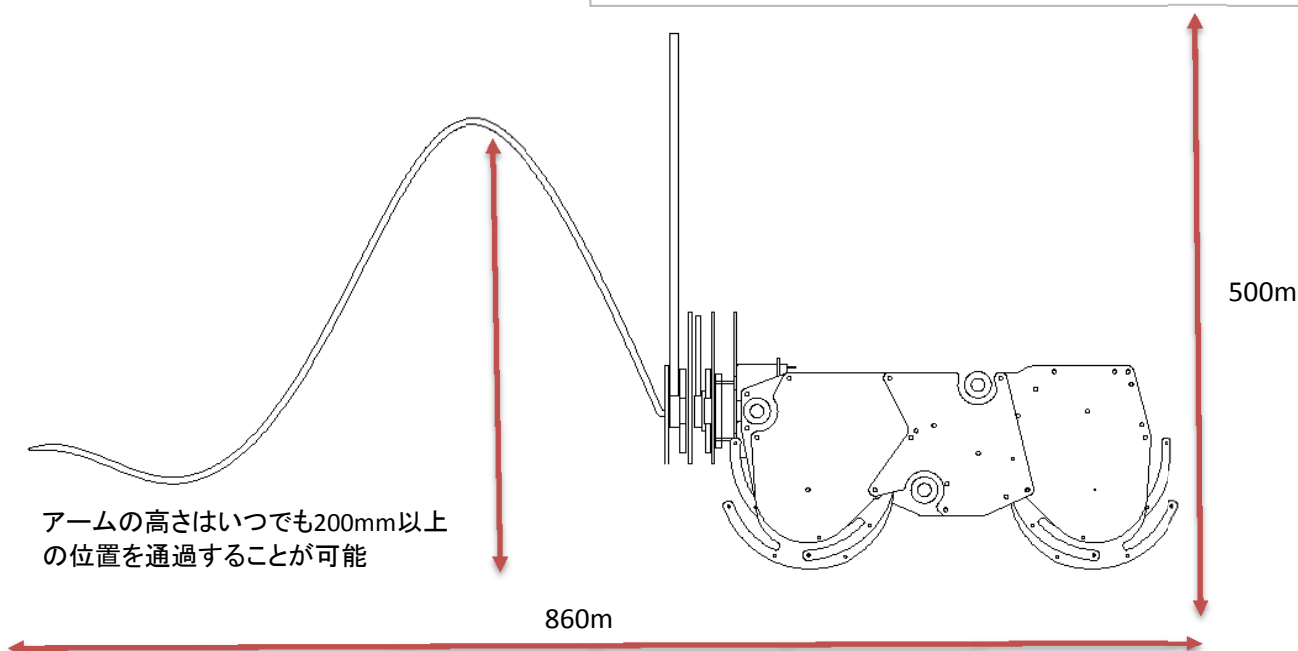
カウンター機構(転倒防止用)

脚・アームモータ数合計8個

重量 3490g

機体概要

スタート時はアームユニットが上側を向いている状態である。
 また、走行と同時に機体本体がスプリングにより横に展開し、機体本体の横幅が広がるようになっている。
 アームには転倒防止用のカウンターと、攻撃用の横揺動楕円回転アームが搭載されている。
 攻撃用アーム、カウンターは数種類用意しており、相手によって取り換えが可能。長さを変更したアームなど、相手によって付け替えて試合を行う。アームを付け替えた場合でも、アームは200mm以上の高さをいつでも通過できるので、規則的には問題なく設計されている。

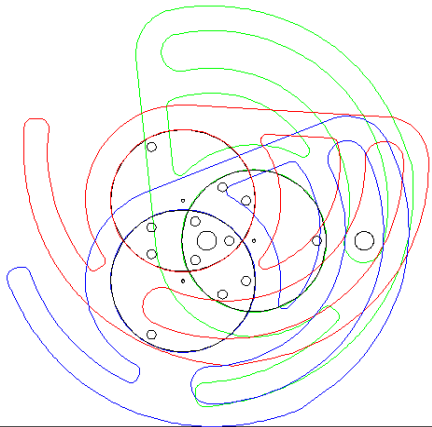
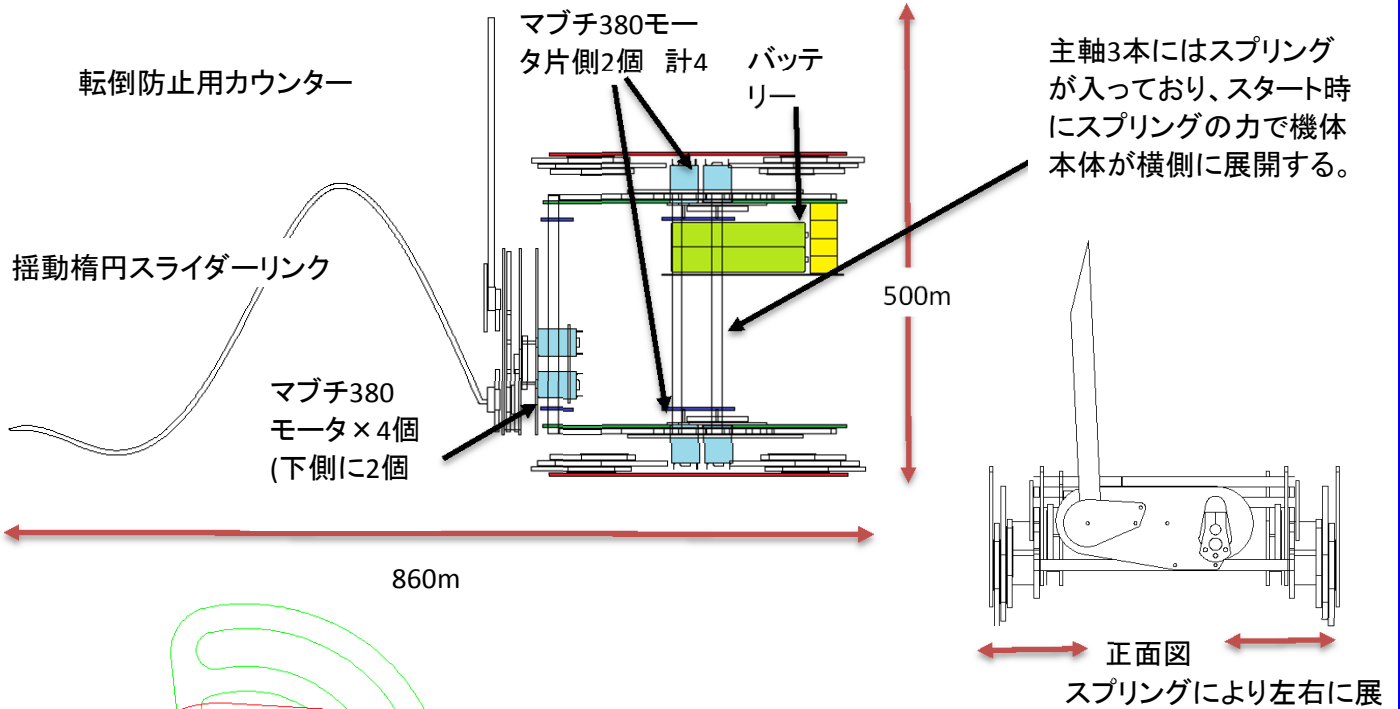


5月22日(金)必着

ロボットの基本設計書

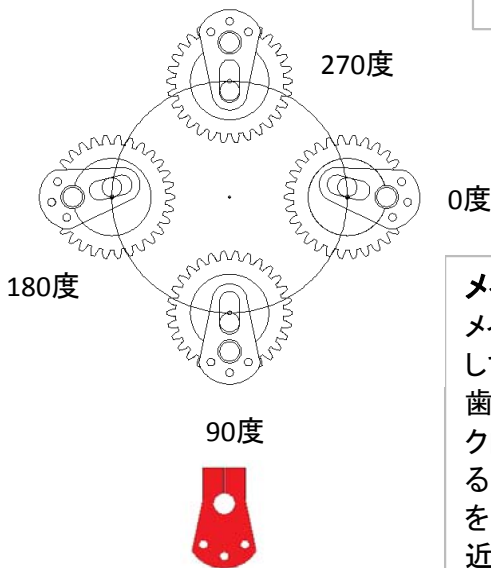
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付再 er1.0



脚機構

脚部機構にはスライダーヘッケンリンク機構を採用し、120度づつずらした3位相で1ユニットとなる。このユニットが合計で4ユニット、12枚の脚で歩行運動を行う。カムクランクを採用することで、メンテナンス性に優れ、かつ頑丈な脚ユニットにすることができた。



メインアーム部(スライダリンク機構)

メイン攻撃用の横揺動楕円回転アーム部にはスライダリンク機構を採用している。

歯車自体を駆動リンクとして、歯車内部に大穴を開けることで、駆動リンク内部でスライダリンク部品が従動部による往復動作を行えるようになる。この動作により揺動しながら回転し、楕円形の軌跡を描く。この軌跡を利用し、赤色の部品を取り付け、駆動リンクの回転中心に可能な限り近づけることで、揺動楕円回転運動を行う。