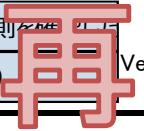


5月22日(金)必着

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<br>(フリガナ) NZ-88 FlaK<br>ロボット名 フラック<br>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)<br>(フリガナ) ダイドウダイガクロボットケンキュウブ<br>大同大学ロボット研究部 |
|---|--|

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。

貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。

図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

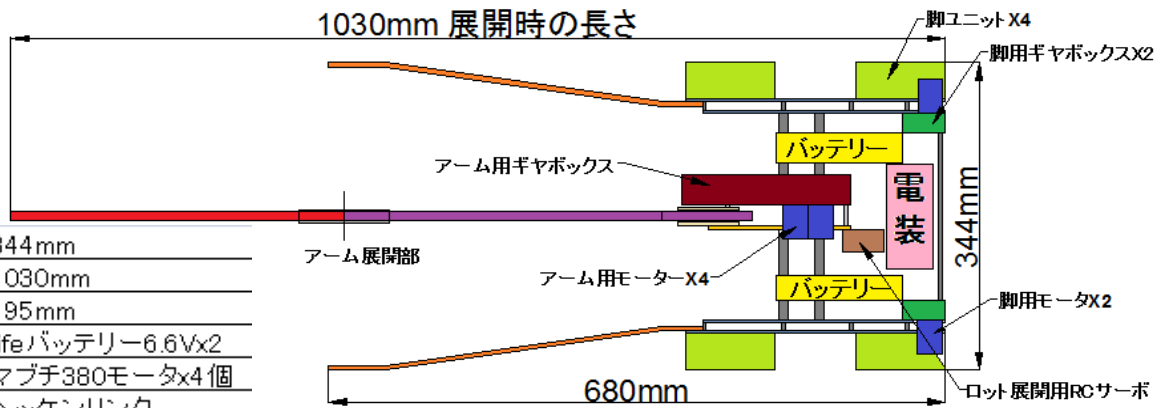
※このページには必ず基本設計書を記入してください。

※2ページ以上になる場合(添付シート利用可)は、右赤枠の注1をお読みください。

全体

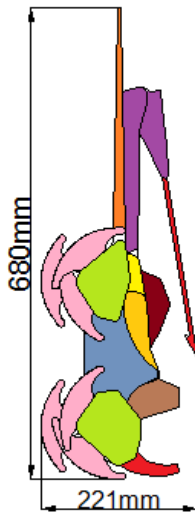
概略

|         |                 |
|---------|-----------------|
| 横幅      | 344mm           |
| 全長      | 1030mm          |
| 高さ      | 195mm           |
| 使用バッテリー | lifeバッテリー6.6Vx2 |
| 脚用モータ   | マブチ380モータx4個    |
| 脚機構     | ヘッケンリンク         |
| アーム用モータ | マブチ380モータx4個    |
| アーム機構   | 台形四節リンク         |
| 重量      | 3.49kg          |



スター

計測、スタート時はRCサーボを使用したロック機構でロッドを折り曲げ、ルール規定のサイズに収める。長いロッドで攻撃範囲を広くとり山越しても相手に攻撃を行える様にした。脚部は、フィール上の段差の上でも戦いやすい様に設計を行った。下の図の様にアームが20センチメートル上がる事が可能である。また、複数のロッドとカウンターやシールドを用意し、対戦相手によって換装を行える。(換装後もルール規定サイズに収める。)



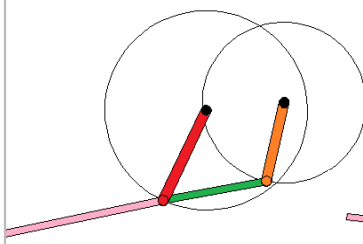
脚

脚部はヘッケンリンクが120度の位相がずれているものが1ユニットに3枚付いており、ユニットが4個あるので脚の数は計12脚である。

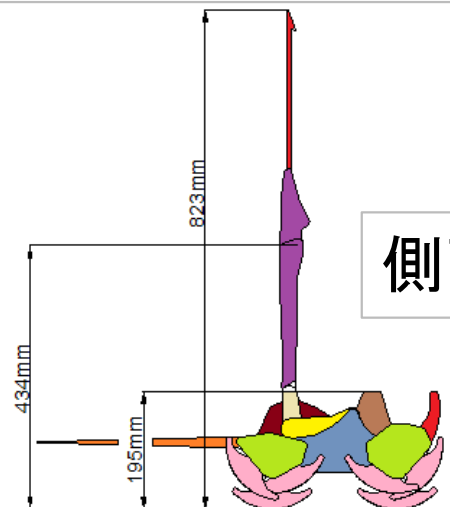
このアーム機構は台形四節リンクによる揺動リンク機構を利用し、従動リンク(オレンジ)が一定の範囲を揺動します。接続部はすべて回転軸で接続されており、中間リンク(緑)の延長部(ピンク)で攻撃を行います。またこのリンクは2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通する事が出来る。

- ※赤色: 原動リンク
- オレンジ色: 従動リンク
- 緑色: 中間リンク
- ピンク: 中間リンク延長部

攻撃機構



側面



動作予

