

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。

競技規則を印刷済み  
 添付あり

再

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ケイサンイチヨンジウイチシキワイ ロボット名 K314-41式Y 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) ヨコシヅタヨシ 横溝忠善
--	--

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。

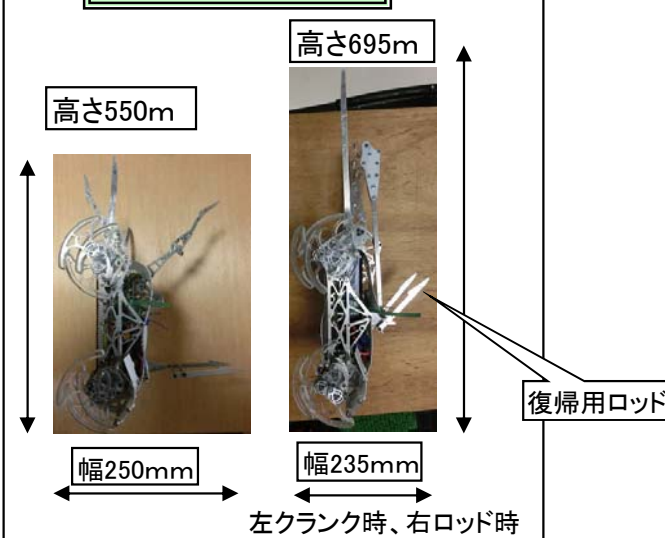
各種仕様

- ・寸法: 1000×345×240mm  
(スタート時 695×345×240mm)
- ・重量: 3500g以下
- ・腕機構1: クランク(4節リンク機構)
- ・腕機構2: ロッド(4節リンク機構)
- ・復帰用腕機構: ロッド(4節リンク機構)
- ・脚機構: ヘッケンリンク120度位相
- ・バッテリー: ORION Life 2200-6.6V 2本
- ・電装: 2.4GHz R617FS, MC402 4個
- ・380モータ使用 8個  
(クランク用3個、換装腕機用3個、復帰用ロッド1個、脚4個)

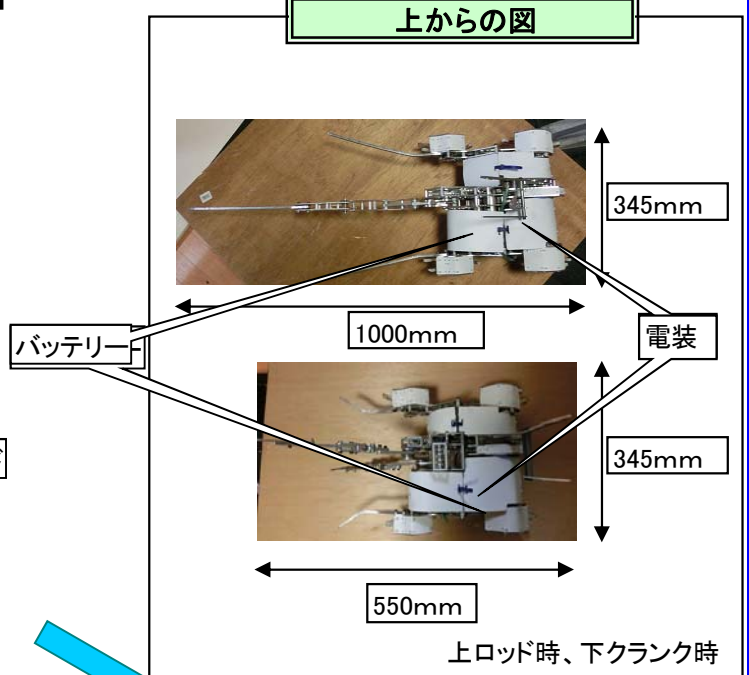
下写真左側のクランクアームから下写真右側のロッドアームへ武装変更し、状況に合わせた戦いをします。  
 ※使用する機構は両アーム機構共に4節リンク機構です。



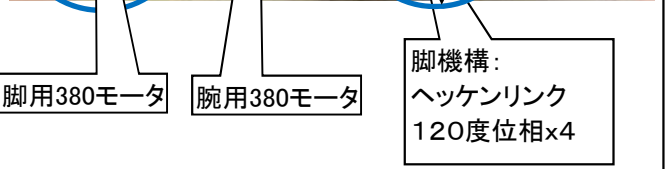
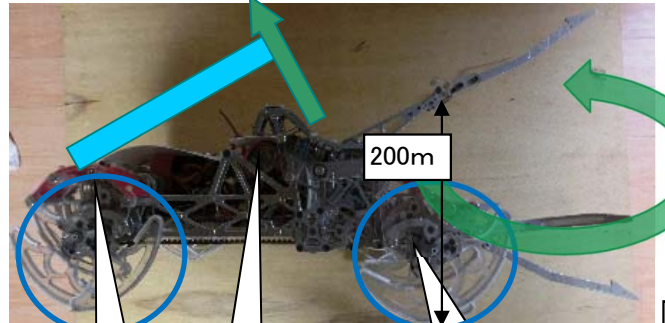
スタート姿勢・横から



上からの図



クランク時



ロッド時



アーム作動面は基準である200mmを  
 ・腕機構1: クランク  
 ・腕機構2: ロッド  
 ・復帰用ロッド  
 両方の機構とも任意のタイミングで越えられるように設計してあります

腕用380モータ

5月22日(金)必着

ロボットの基本設計書

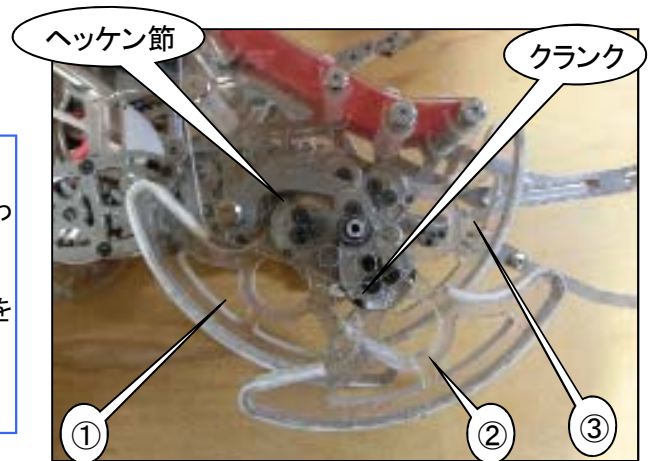
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付 再 r1.0

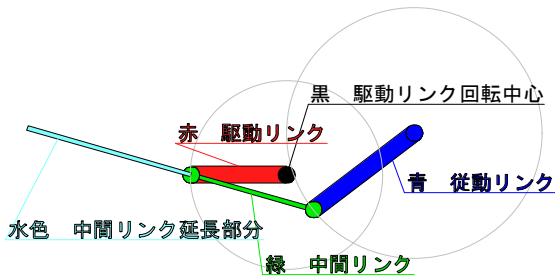
腕機構1、2・脚機構の説明

脚機構の概要(右記画像より)

①、②、③ 3枚の板を120度位相で接合したクランクで繋ぎ合わせ、それらを回転させます。  
 その時にヘッケン節で①、②、③の脚板を拘束し、ヘッケン節を運動運動させることにより、脚板は連続した往復運動になり歩行を可能にします。

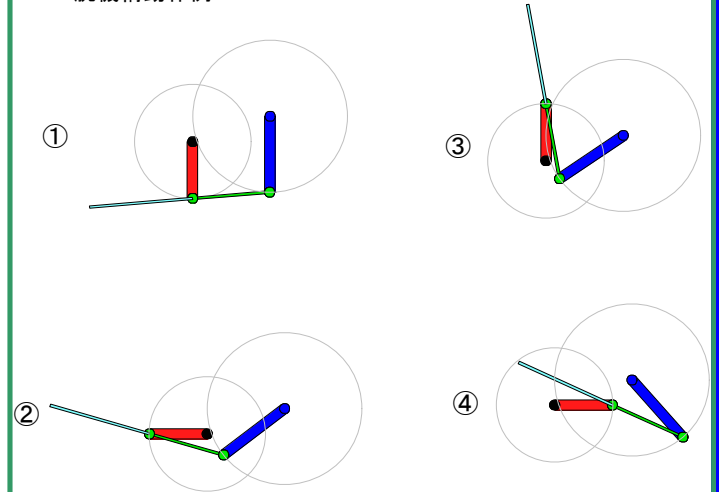


腕機構

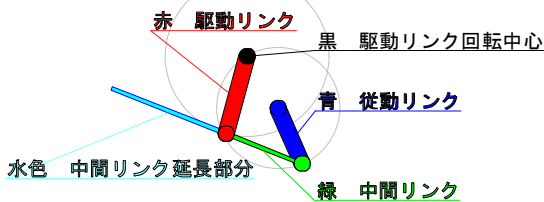


腕機構は四節リンクによる揺動リンク機構を利用し、従動リンクが一定範囲を揺動します。中間リンクを延長した中間リンク延長部分で連続した攻撃行為を行います。

腕機構動作例



復帰用及び換装用腕機構



腕機構は四節リンクによる揺動リンク機構を利用し、従動リンクが一定範囲を揺動します。中間リンクを延長した、中間リンク延長部分で転倒時の復帰と、相手への攻撃を行います。

復帰用及び換装用腕機構動作例

