

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。

競技内容確認済  
 添付書類  
再

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ユウグレノアサヤケコウ ロボット名 夕暮れの朝焼け号 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) チュウオウダイガクセイミツキカイコウガクケンキュウブ 中央大学精密機械工学研究部
--	--

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。

脚機構: ヘッケンリンク機構3枚脚×2, 無動力オムニホイール×2  
 脚機構モータ: タミヤ製380モータ×2  
 アーム機構: 4節リンク機構を用いたロッドアーム  
 アーム用モータ: タミヤ製380モータ×3  
 バッテリー: Ni-MH 7.2[V]バッテリー×1  
 サイズ(左図参照) 幅245mm奥行き340mm高さ400mm  
 重量: 3400g

アーム機構について  
 下図はアームのクランクを30°ずつ回転させた時のアームの軌跡を示す。3のアームは1のクランク、レバーとそれぞれ回転対偶によって拘束されており、アーム先端の軌跡は2点以上の円弧中心を持ち、地面から380mmの地点を任意に行き来できる。

脚機構について  
 120度位相のヘッケンリンクを採用。  
 1個1個をユニット化し換装できるようにする