

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)ラフィカ ロボット名ラフィカ 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)デンキツウシンダイガクロボメカコウボウ 電気通信大学ロボメカ工房
---	---

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。

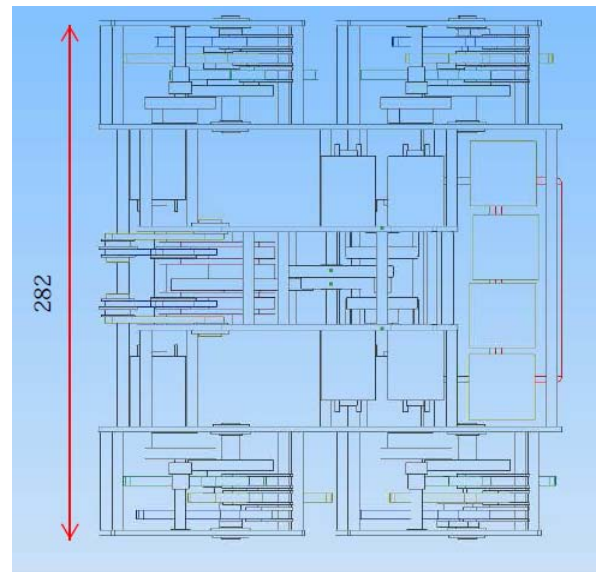
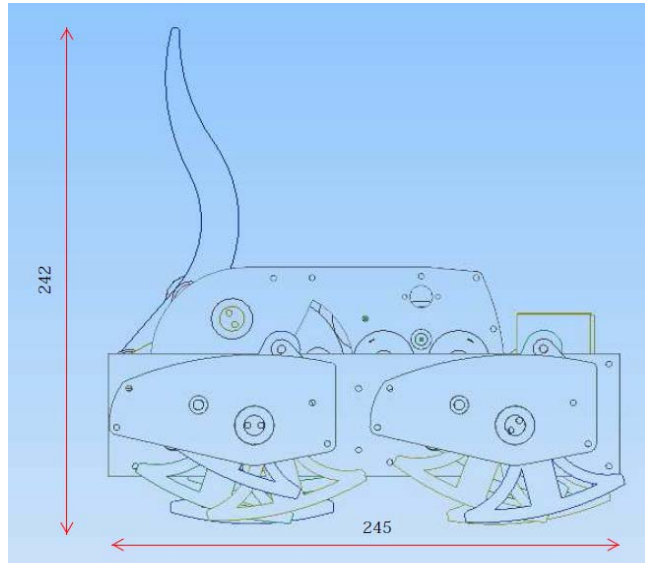


図1 競技開始時姿勢

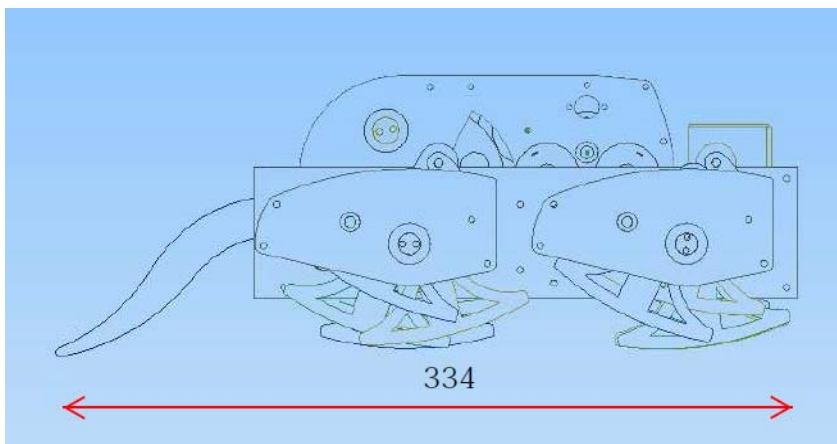


図2 競技開始後姿勢

機体寸法: 245 × 282 × 242 (mm) (競技開始時)

重量: 3500g以内

使用バッテリー: ニッケル水素

使用モーター数

アーム: マブチ380モーター 4~6個

脚: マブチ380モーター 4個

安全性を考慮し各パーツの角にはR加工を施す

添付シートへ

5月22日(金)必着

ロボットの基本設計書

添付

Ver1.0

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。

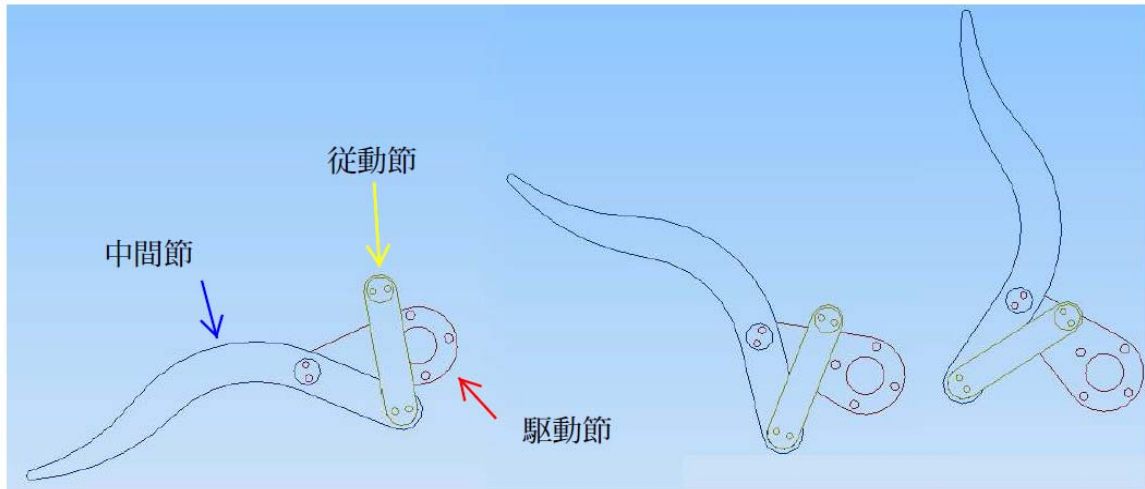


図3 腕機構

腕機構には四節リンクの中間節の軌跡を用いている。図1または図3の様に任意でアームの作動面を地面から20cmの位置に挙げることが可能である。またアームの軌跡は非円弧の軌跡を有しており、大会規則の最低2つ以上の円弧の中心を持つ連続した曲線を往復する機構を持つことを満たす。

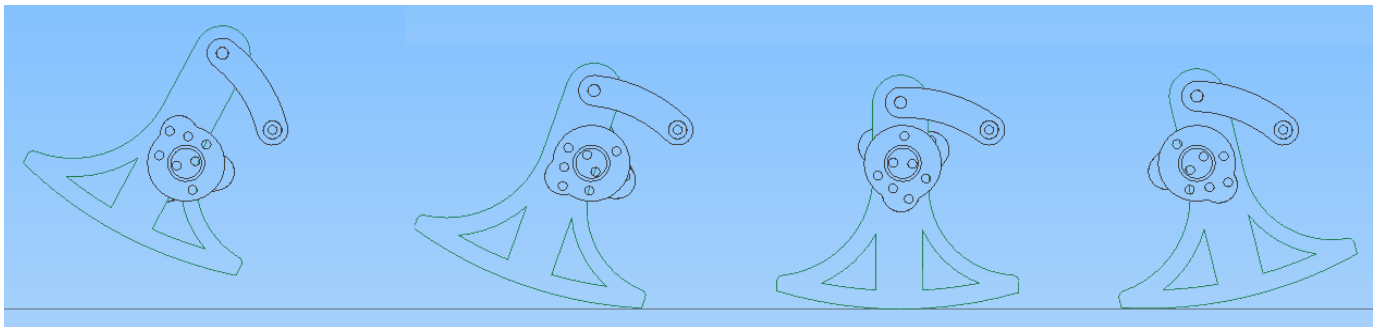


図4 脚機構

脚機構には四節リンクを用いて図のような移動機構を使用する。  
機体は上記の脚機構を3つで1セットとした脚を4セット有する。