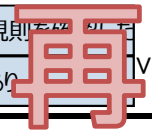


5月22日(金)必着

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 Ver1.0
 添付あり



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) アルコト ロボット名 Alcot 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) トウキョウデンキダイガクジドウセイギョケンキュウブ 東京電機大学自動制御研究部
--	---

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。

全長: 554.12mm
 高さ: 153.02mm
 横幅: 240mm
 重量: 3.4kg
 スタート時
 全長: 339.98mm
 高さ: 481.28mm
 横幅: 240mm

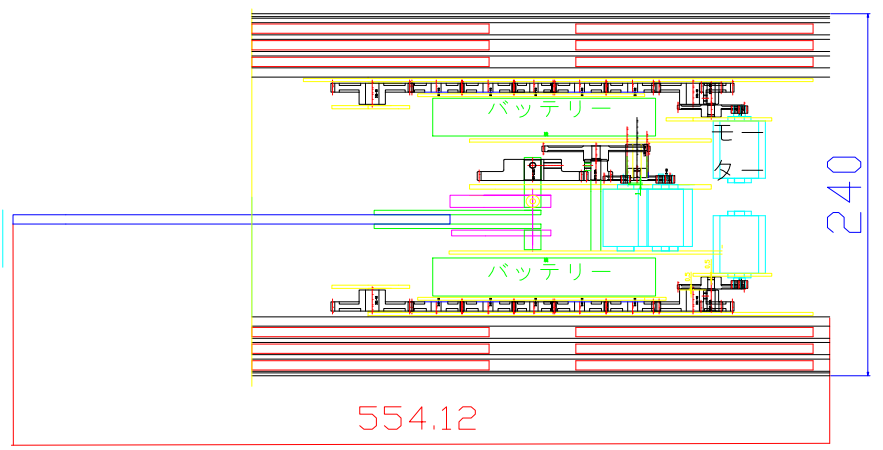


図1 上からの図

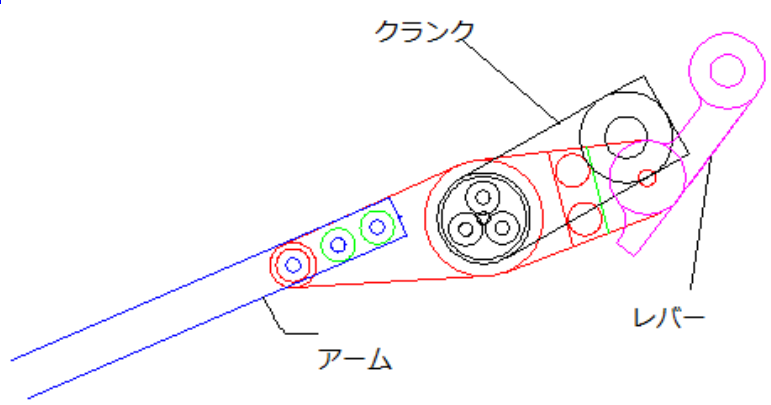


図2 アームの四節機構

アームには四節リンクを用いた。
 モーターは大会規定のものを使用し、バッテリーも大会規定のものを使用。
 アームは地面から20cmの高さを任意に通過する。

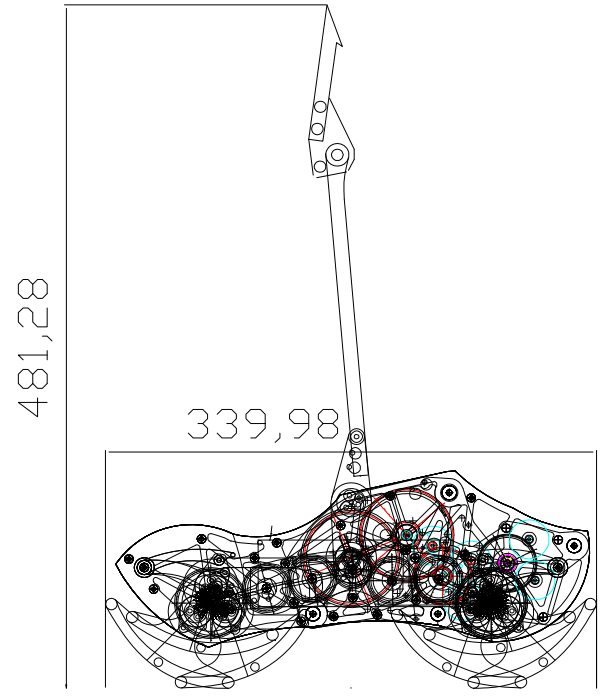


図3 スタート時の姿

足にはヘッケンリンク機構を使用。
 (120度位相3枚1セット*4ユニット)
 動力伝達は歯車を用いて行う。

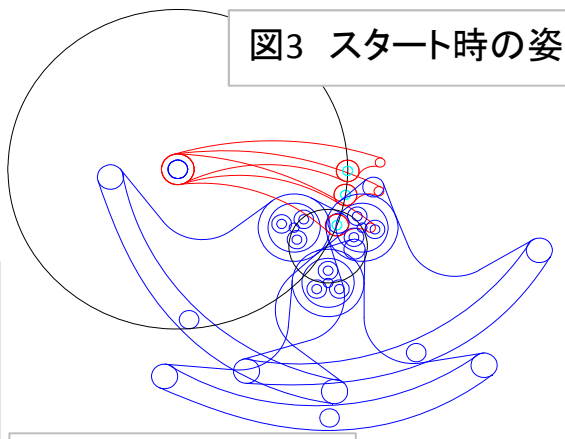


図4 足の基本構造

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 Ver1.0

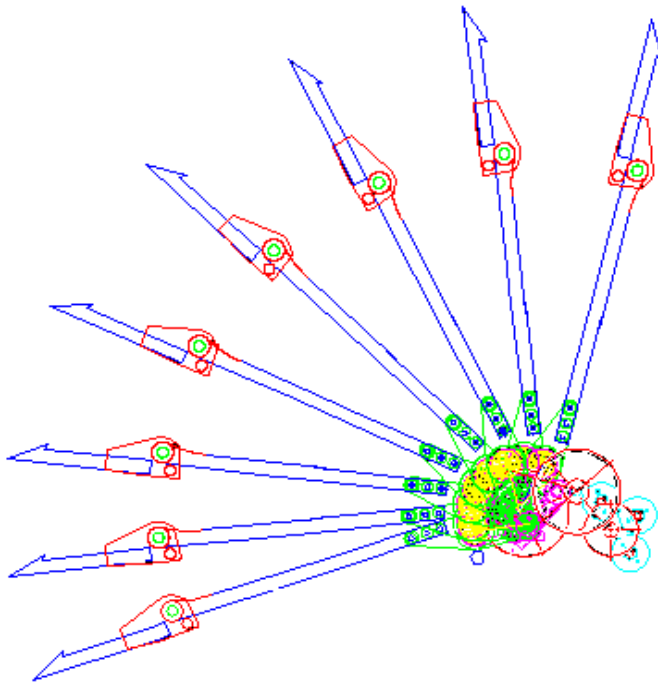


図5 アームの軌跡

・腕機構の説明

図2に記したとおり四節リンクを用いたアームを使用。駆動リンクがモーターからの動力により回転し、揺動リンクに接続された従動リンクがアームとして動作する。

アームは図5のように軌跡を描く。スタート時の姿勢でアーム先端が一番高い位置になり、図3のとおり700mm以内であり、任意で地面から200mmの高さを通過する。先端は安全対策として丸くしている。