

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) ヴァージンコード ロボット名 飛 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) リツメイカンダイガクロボットキョウケンキョウカイ 立命館大学ロボット技術研究会
--	---

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。

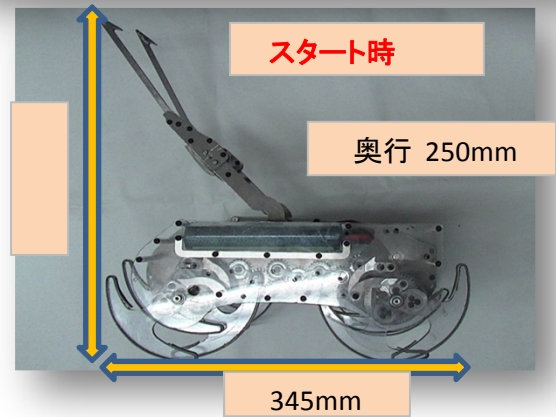
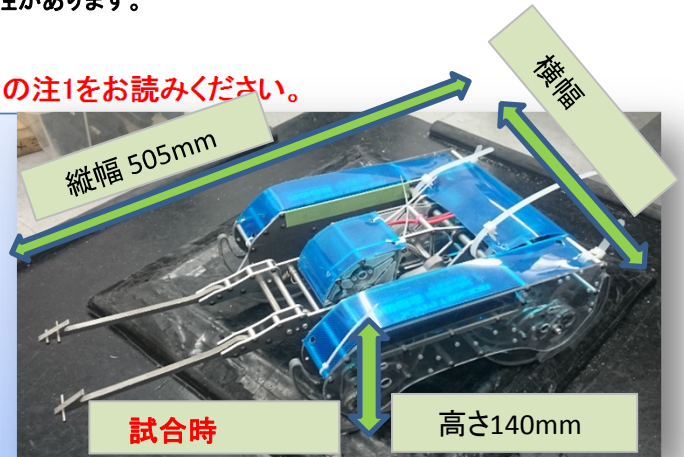
図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※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。

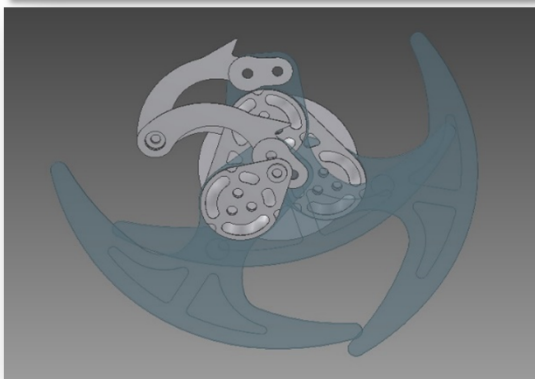
機体スペック

- 脚:ヘッケンリンクを利用した4節リンク機構
1つの脚につき三相の脚を組み込んでいます
- 脚モーター:マブチモーター製380モーター×4
- アーム①:4節リンクを用いたショートロッドアーム
- アーム①モーター:マブチモーター製380モーター×3
- アーム②:4節リンクを用いたシールドアーム
- アーム②モーター:マブチモーター製380モーター×3
- バッテリー:7.2V NiH or NiCd or 6.6V LiFeバッテリー×2
- サイズ(縦×横×高さ)
スタート時のサイズ:345mm×250mm×410mm
試合時のサイズ:505mm×250mm×140mm
- 重量:3500g以内
- 安全を考慮し機体の全ての角にR1.5以上のフィレットをかけてます。

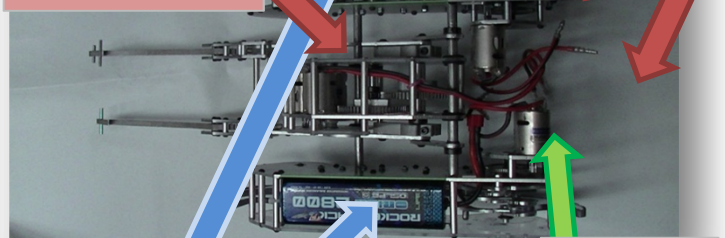


脚機構について

ヘッケンリンクを利用し、4節リンクとクランク機構を使用することで往復運動をします。
1組につき3層使用し、全部で4組の脚で移動します。



アーム用モーター 3つ



バッテリー各1つ計2つ

脚用モーター各2つ計4つ

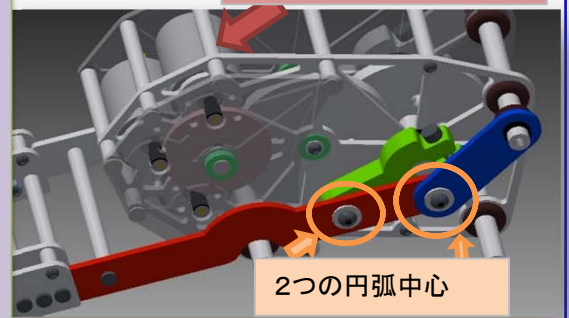
電装関係

アーム機構

- 4節リンク機構を用いた揺動リンク機構を使用しています。
- アームの駆動にはマブチモーター製380モーターを3つ使っています。
- 右図のようにロッドは試合中に任意に地上200mmを超えることができます。
- アームの形状はロッドからシールドに容易に換装ことができ、対戦相手によって有利な形状に変えることができる。

(緑:原動節 青:揺動節 赤:従動節)

アーム用モーター3つ



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。

アーム②(シールドアーム)時の機体スペック

脚:ヘッケンリンクを利用した4節リンク機構

1つの脚につき三相の脚を組み込んでいます

脚モーター:マブチモーター製380モーター×4

アーム②:4節リンクを用いたシールドアーム

アーム②モーター:マブチモーター製380モーター×3

バッテリー:7.2v NiH or NiCd or 6.6V LiFe/バッテリー×2

サイズ(縦×横×高さ)

スタート時のサイズ:345mm×250mm×420mm

試合時のサイズ:515mm×250mm×140mm

重量:3500g以内

安全を考慮し機体の全ての角にR1.5以上のフィレットをかけてます。

