

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) カナデ アルギユレ ロボット名 奏 Argyre 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オーピー 立命館大学ロボット技術研究会OB
--	---

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。

ロボットのスペック

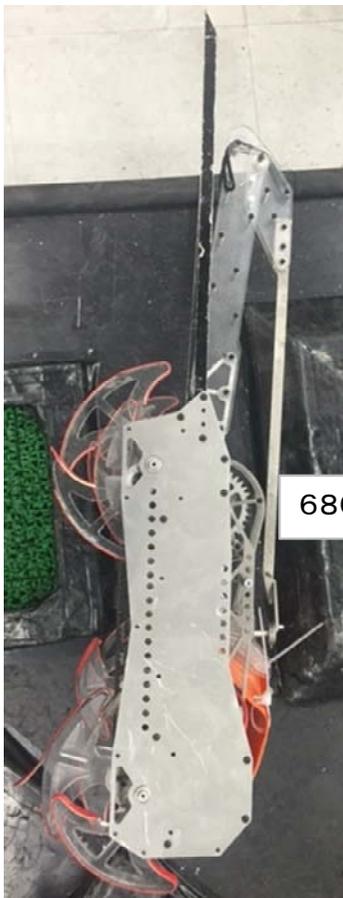
脚:ヘッケンリンクを利用した4節リンク  
 1つの脚につき三相の脚を組み込んでいます  
 脚モーター:マブチ製380モーター×4  
 アーム:4節リンクを用いたロングロッド  
 アームモーター: マブチ製380モーター×4  
 バッテリー:6.6VLiFeバッテリー×2  
 サイズ:全体図参照  
 重量:3500g以内  
 安全を考慮し機体の角にR1.5以上のフィレットをかけます

アームの換装について

この機体はアームを換装出来る仕様になっています。換装することでロッド長を変え相手に応じて有利に戦う事ができます。換装はネジ8本を外すだけなので試合前でも簡単に換装出来るようになっています。それぞれのアーム毎の全体図は以下の通りです。

スタート姿勢

スタートは転倒スタートをし、ロッドを折りたたむことで規定サイズ内に収めます。



680mm

190mm

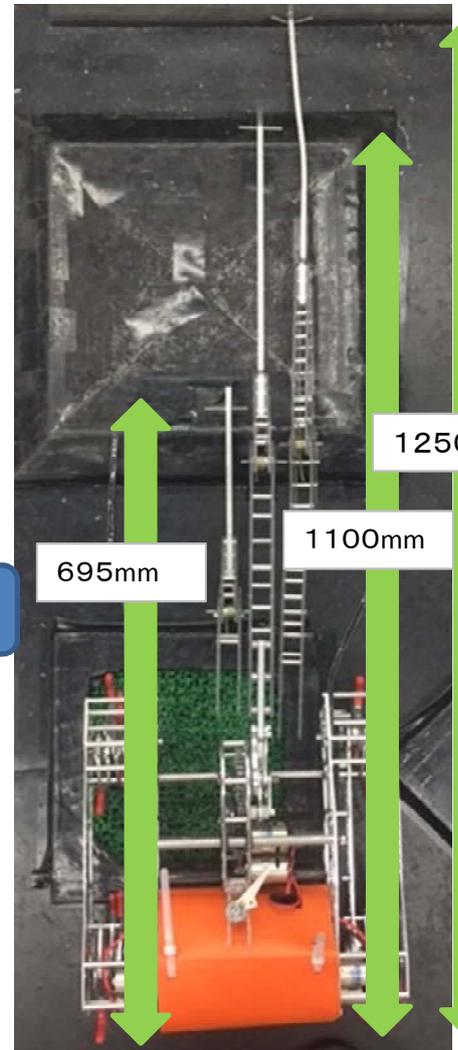


アーム用モーター4発

脚用モーター各2発

345mm

バッテリー、電装置き場



695mm

1100mm

1250mm

アームを換装した場合スタート後展開時のサイズはこのようになります。全てスタート時は規定サイズ内に収まります。

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。

## 脚機構

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。



## アーム機構

- ・揺動リンクには4節リンク機構を用いています。
- ・動力は1つです。
- ・赤の部分が駆動リンクで動力を伝え、青の部分が中間リンクで延長にアーム作動面。緑の部品が従動リンクとなっています。中間リンクは2点の円弧中心を持っています。
- ・ロッド本体はいつでも容易に高さ20cmを超えることができます。
- ・カウンターは固定しているので、攻撃には使用しません。
- ・ロッドはスタート後展開します。
- ・ロッド先を換装して長さを変えることができますが、全てスタート時規定サイズ内に収まります。

