

5月24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

1.0

再

ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) マイ

ロボット名 昧

すでに提出しているエントリーシートと同じ事

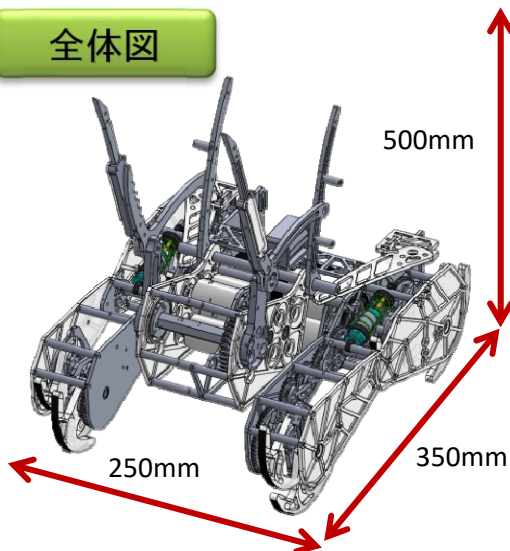
キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ)

(フリガナ) アールアルエスティー オージー(リツメイカンダイガクロボットキョウ)

RRST OG(立命館大学ロボット技術研究会OG)

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。

全体図

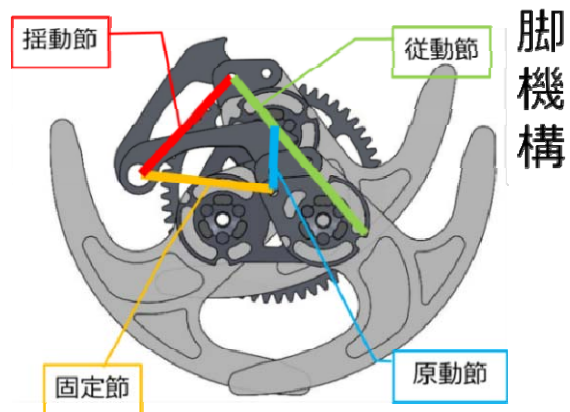


スペック一覧

脚	ヘッケンリンク
脚モータ	RS380PH×4個
腕	クランクアーム (揺動機構を有する)
腕モータ	RS380PH×4個
バッテリー	Li-Feバッテリー6.6V×2本
サイズ	250×350×500
重量	3300g 以内

脚機構について

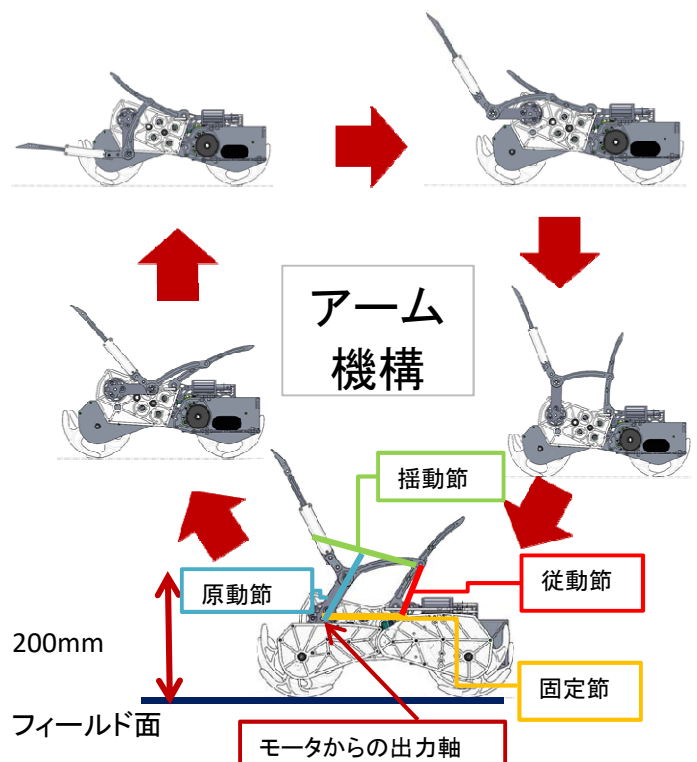
ロボットの脚にはヘッケンリンクを応用したてこクランク機構を用います。
駆動リンクを120°位相でずらして4節リンクを3組用意し、
1セットの脚として使用します。
左右で2脚ずつ、合計4脚で移動します。



脚機構

アーム機構について

アームはヘッケンリンクを応用した、てこクランク機構を使用し(右図参照)、二点以上の充分に間隔の空いた円弧中心を持つ連続した曲線を通過あるいは往復動作をする構造を2セット有します。この2つのてこクランク機構は規定サイズの範囲内で位相をずらして使用することがあります。
また、アーム攻撃部の形状は規定範囲内で試合ごとに変更することがあります。下から掬い上げるようにして相手を倒します。また、アーム先端にはバネを用いたショックアブソーバーを備えることで接地面に衝突した際の力を逃がして横転を防ぎます。
アームは試合中任意のタイミングで容易に200mmを超えることが可能です。



5月24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

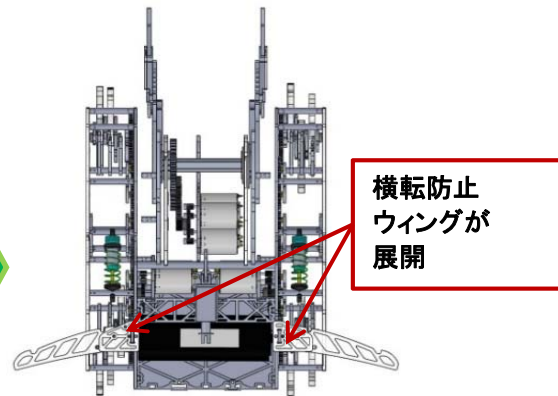
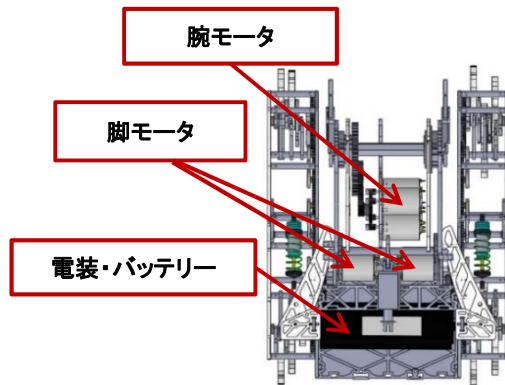
Ver1.0

スタート前 姿勢

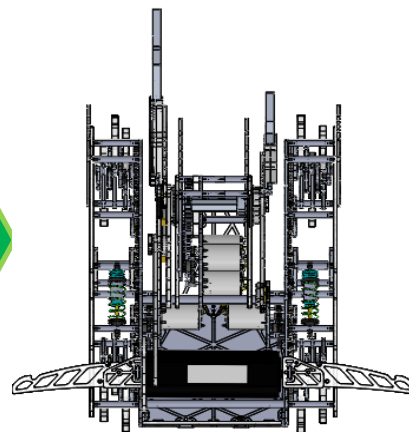
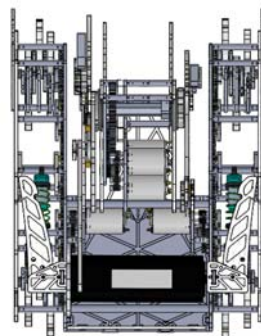
スタート後 姿勢

平面図

2つのアーム位相を
合わせた場合

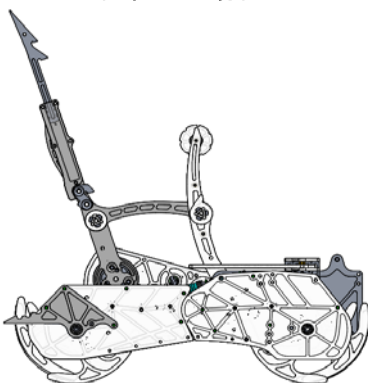


2つのアーム位相を
180° ずらした場合



側面図

2つのアーム位相を
合わせた場合



2つのアーム位相を
180° ずらした場合

