

5月24日(金)必着

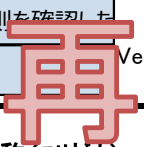
ロボットの基本設計書

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。

競技規則を破りました

添付あり

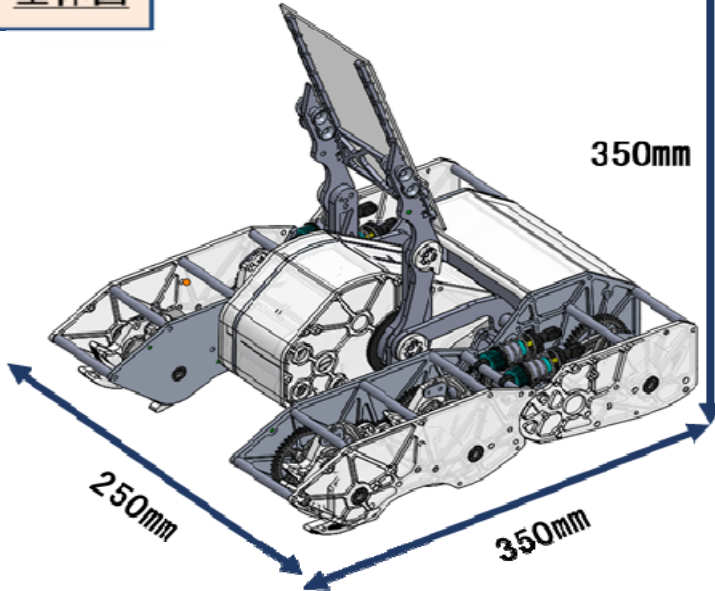
Ver1.0



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) アスタリスク ロボット名 * 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) アルアルエステー オービィ(リツメイカンダイカクロボットキジユツ RRST OB(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。

全体図



スペック

スタート時サイズ(mm)

縦×横×高さ：250×350×350

重量(g) 3295

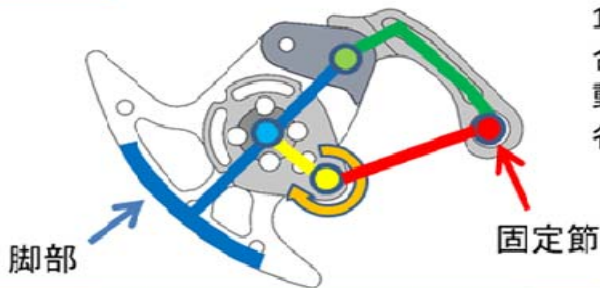
アクチュエータ

モータはRS380PHを使用  
 脚部 左右に2つずつ  
 腕部 3つ  
 合計7つのモータを使用します。

動力源

Li-Feバッテリー(4セル) (13.2V)

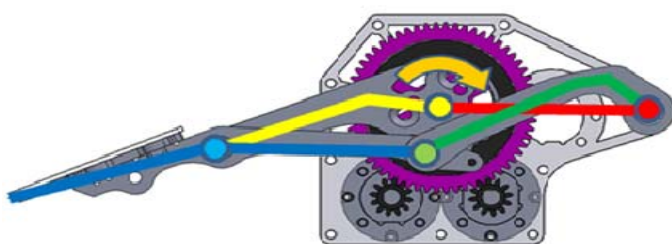
脚機構



ヘッケンリンクを用いた脚機構を搭載しています。駆動リンクを90度ずつずらした4つの位相の脚で1ユニットを構成し、左右に3ユニットを使用して合計6セットの脚を搭載します。モータからの動力伝達には平歯車を使用しており、各ユニットに動力伝達を行います。



腕機構



4節リンクを利用したアーム機構を搭載します。4節リンクの中間リンク部分で相手を攻撃します。腕の先端が地面から最も高い位置になったときの高さは350mmであり、任意のタイミングで高さ200mmを超えることが可能です。但し、攻撃するリンク部分の形状や長さは規定範囲内で試合毎に変えることがあります。動力であるモータの回転部分から、アーム作動面までの間に4節リンクを介しているため、駆動リンクが1回転する間に、アーム作動面の先端は2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通過します。

5月24日(金)必着

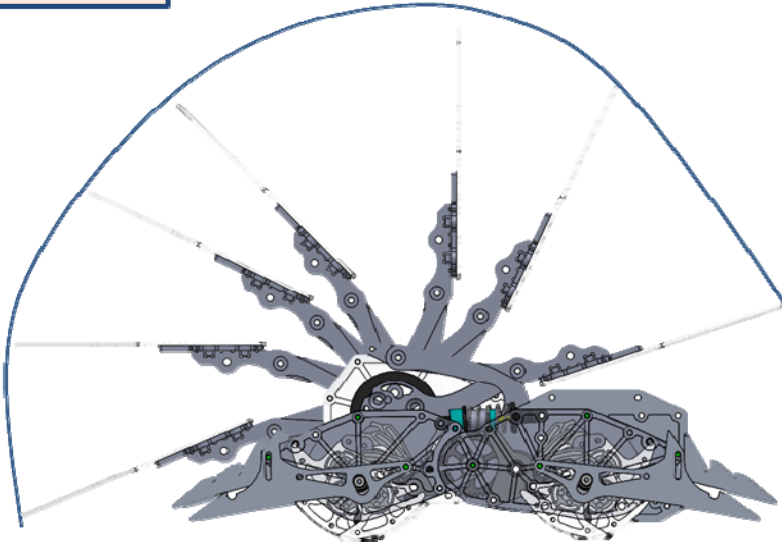
ロボットの基本設計書

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。

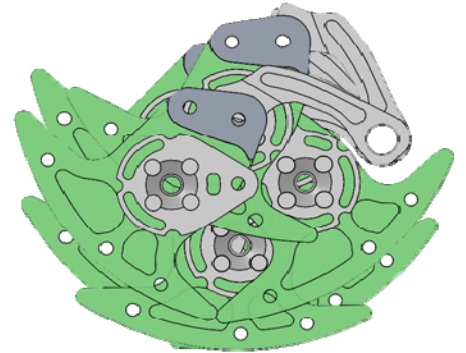
添付

Ver1.0

腕動作軌跡



脚動作軌跡

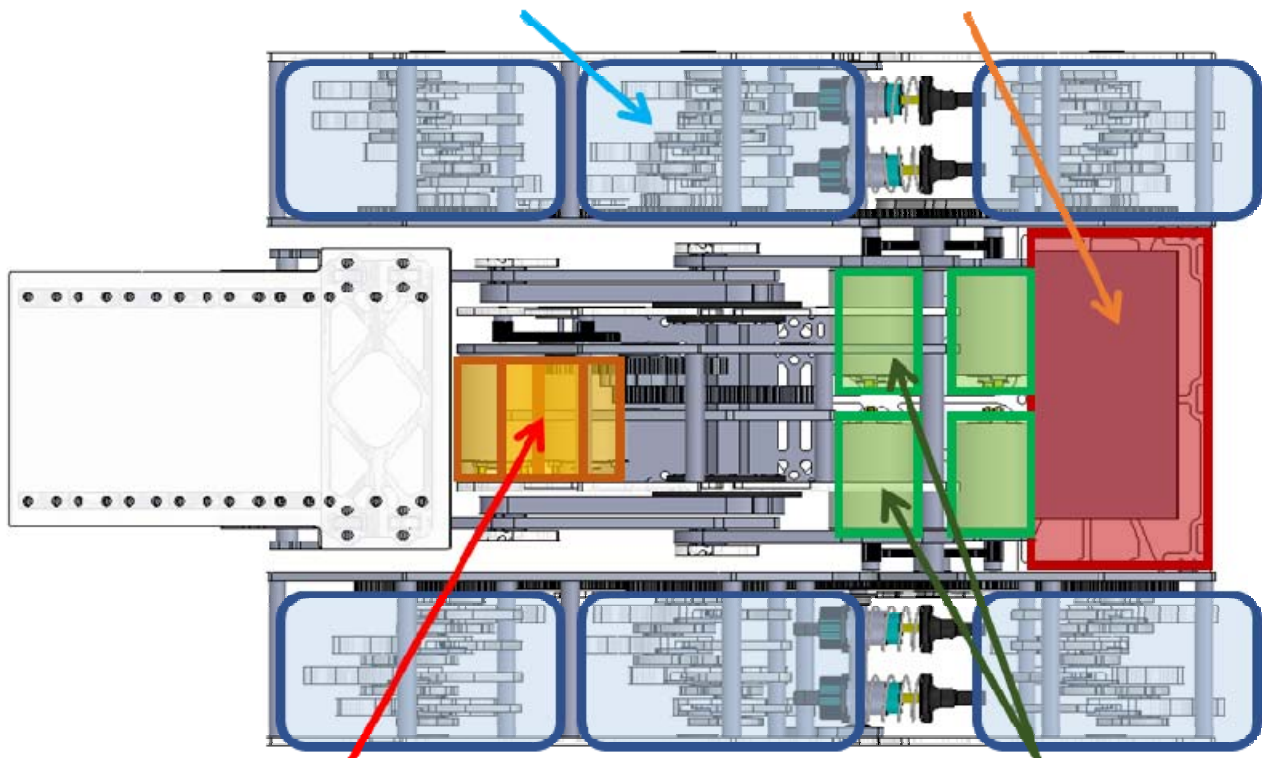


※前提出書類からの腕動作軌跡と脚動作軌跡の変更はありません

部品配置図

脚ユニット(×6)

バッテリー(×2)+電装系



腕機構用モータ(×3)

脚機構用モータ(×4)