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
Ver1.0

ロボット名（フリガナ）15文字以内	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称（ﾌﾘｶﾞﾅ）
(ﾌﾘｶﾞﾅ) コロウ	(ﾌﾘｶﾞﾅ) エムローズダイコウダイOBチーム
ﾛﾎﾞｯﾄ名 孤狼	★Mろーず★（大工大OBち～む）
すでに提出しているエントリーシートと同じ事	

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。

仕様	
全幅(スタート姿勢)	349mm(249mm)
全長(スタート姿勢)	345mm(345mm)
高さ(スタート姿勢)	210mm(210mm)
重量	3000g
バッテリー	LiFe6.6V2200mA×2 個
脚機構	ヘッケンリンク 380 モータ×4 個
腕機構	4 節リンク 380 モータ×4 個

モータは大会規定のものを使用し、角には十分なフィレットをかけており安全面を考慮している。

図1はスタート後の状態であり、横転防止のスタビライザーを格納することで図2、3よりスタート時には機体が大会規定寸法に収まっていることがわかる。

腕機構、脚機構については添付シートに記載

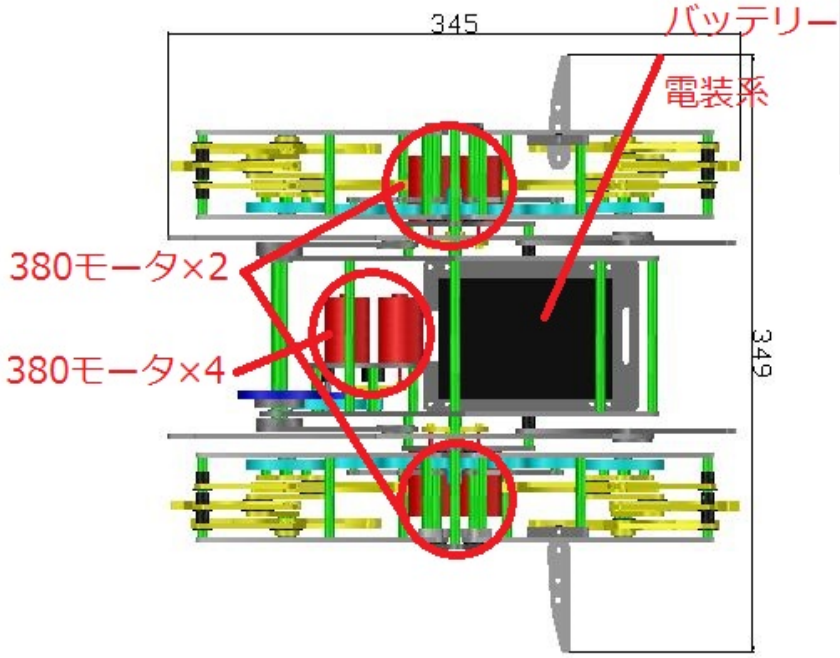

図1

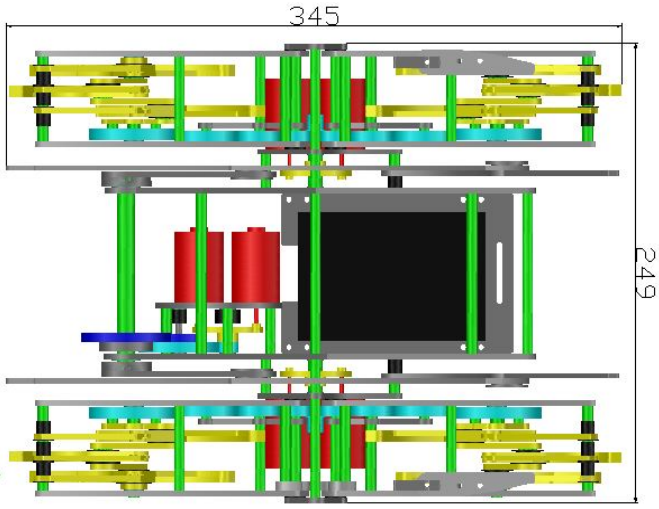

図2

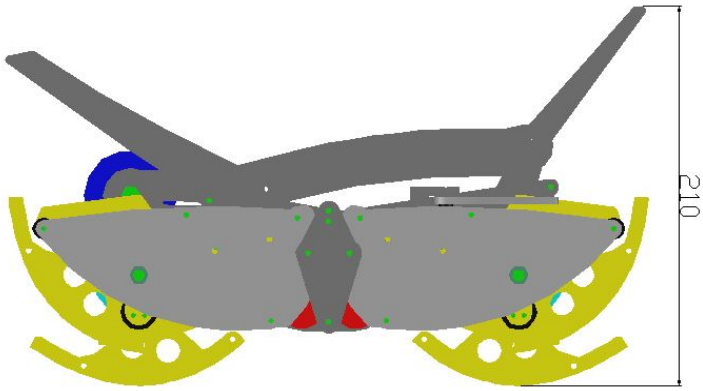

図3

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

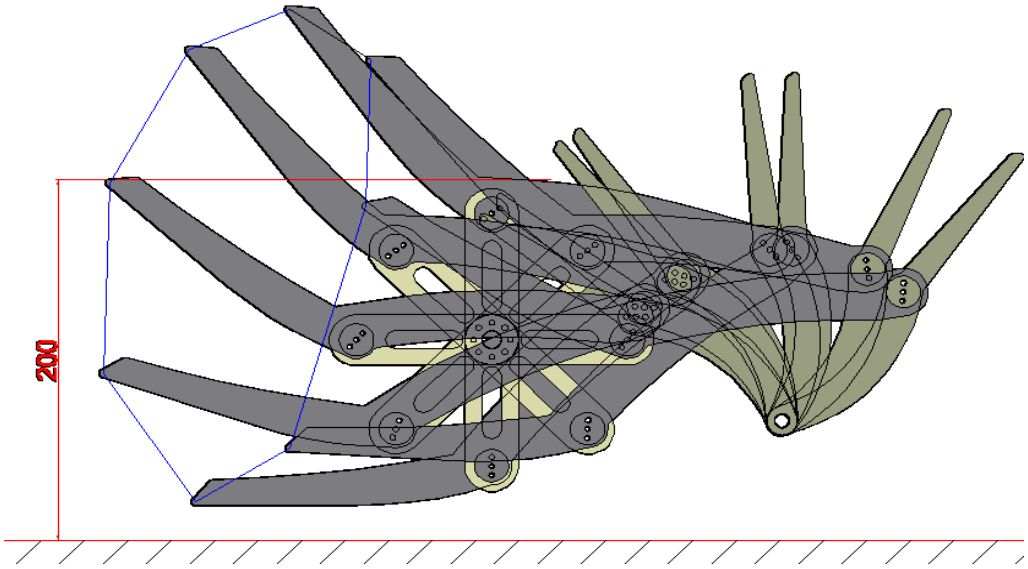

図4

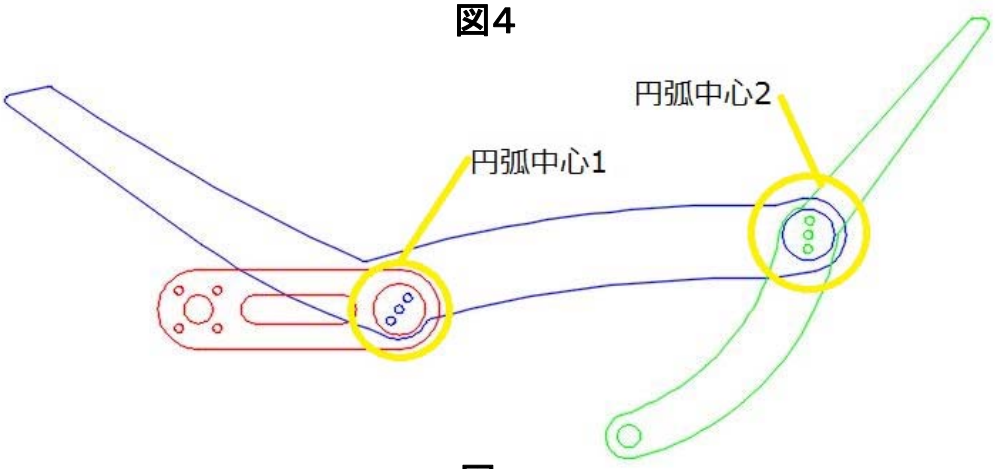

図5

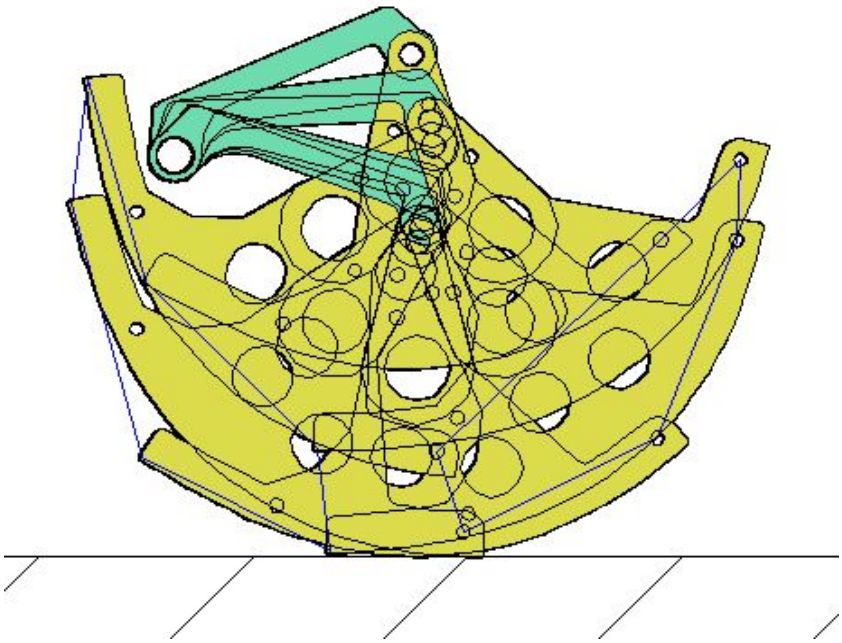

図6

図4より、腕機構を回転させることで任意のタイミングで地面から200mmを超えることができる。青線はアーム先端の軌道を示しており揺動運動していることがわかる。
図5は赤色部分が駆動リンクで、青色部分が中間リンクで延長にアーム作動面があり、緑色部分が従動リンクとなっています。腕機構作動面は充分な間隔を持った2点の円弧中心を持っています。
図6は脚の動作と青線は先端軌道を示しており、1セット3脚の合計12脚で走行する。