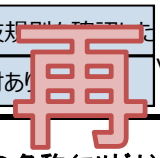


5月24日(金)必着

ロボットの基本設計書

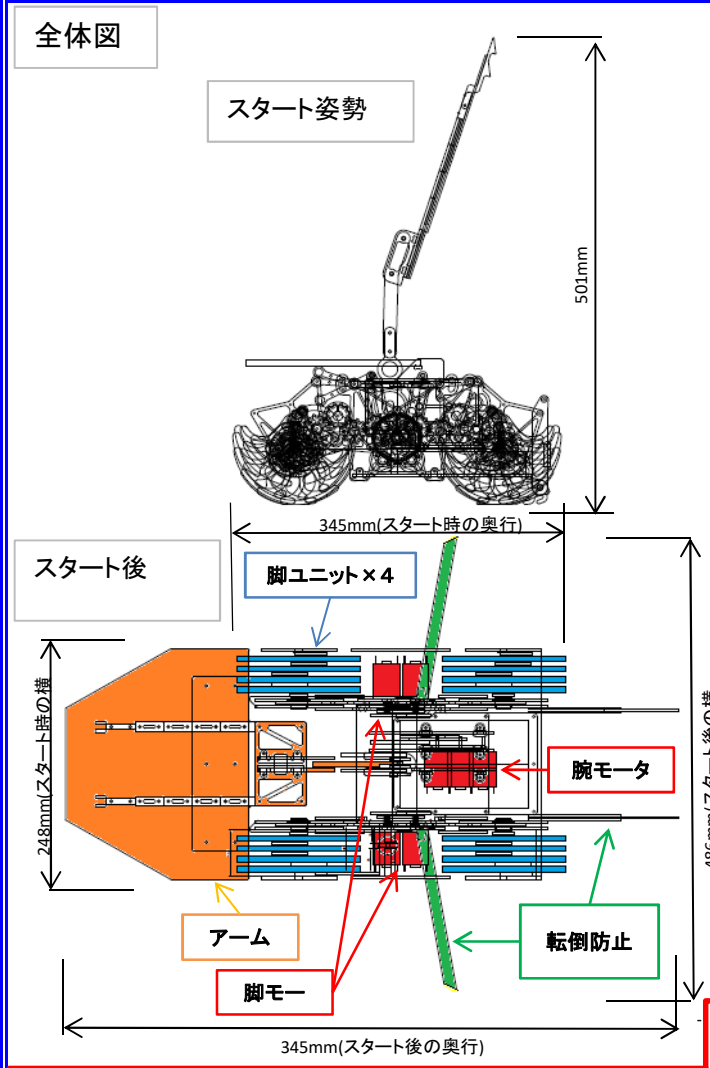
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

競技規則に準拠している
 添付あり Ver1.0



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ラスト フリージア ロボット名 Last Freesia 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) カイトールールシーゼロイチヨン KAIT-RRC014
--	---

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。



スペック

全長(スタート時): 501mm(高さ)、248mm(横幅)、345mm(奥行)

重量: 3290g

バッテリー: 大会規定LiFe2200×2個

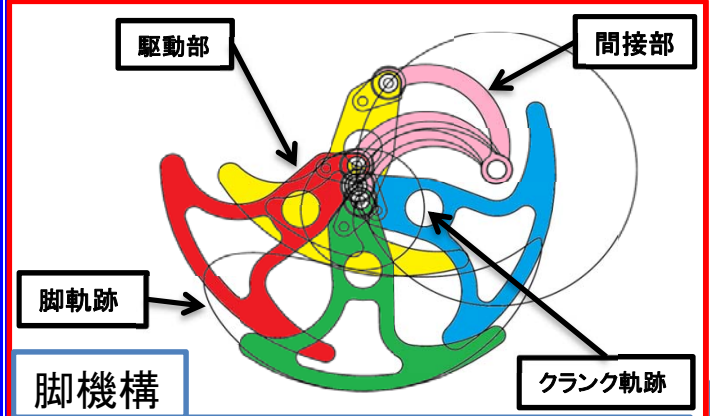
脚モーター: MABUCHI380モーター×4個

アームモーター: MABUCHI380モーター×3個

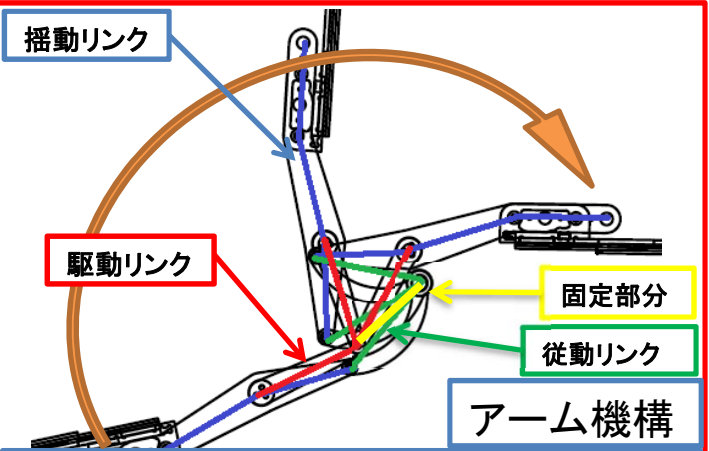
脚機構: ヘッケンリンク

機体概要

サイズを小さくすることで、アームを上上げるだけでスタート台に収まるため、スタート時の転倒を抑え、スタートダッシュすることができる。そのためスタートダッシュし、素早く相手の機体に接近、シールドで相手を飛ばすことが出来る。アームの可動範囲を広くしたため、ひっくり返されても復帰が可能。スタート後、転倒防止用パーツが展開する様になっており、横方向、後ろへの転倒を抑える。横方向の転倒を抑えるパーツは、アームを下げることで展開。後ろへの転倒を抑えるパーツは、前進するだけで展開できるようになっている。転倒防止用パーツは、輪ゴムで展開するため、モーター等の動力は、使用していない。



ヘッケンリンクを用いた脚ユニット。クランク角を90度位相ずらした4枚を1セットで1ユニットの脚となります。クランクを回転させると駆動部と脚本体が動き、関節部で動きを拘束するため上図の脚軌跡と同じ軌道をする。



4節リンククランクを用いたアーム。駆動リンク(赤部分)が回転運動することにより、揺動リンク(青部分)の中央リンクが動作し、従動リンク(緑部分)が揺動リンクの動きを拘束することにより、攻撃部分にあるシールドが動作する。全体図でわかるように地面から20センチメートルの高さを任意に通過できる。