

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

Ver.1.0

再

ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) サイケデリックニグラス

ロボット名 サイケデリックニグラス

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

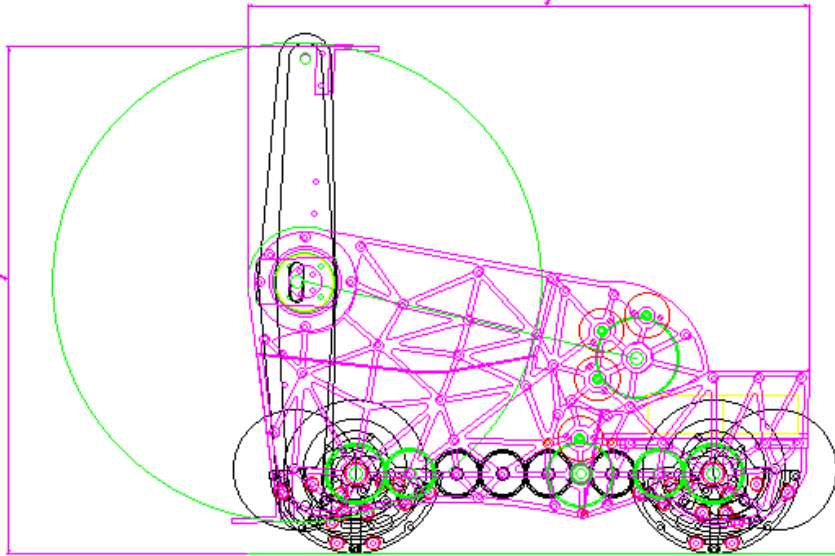
(フリガナ) カワサキソウゴウカガク

川崎総合科学

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。

344,54

317,41



ロボットのスペック

アーム高さ317mm

幅245mm

縦344mm

重さ3295g

モーター マブチ380ph

脚 2個 アーム4個

バッテリー lifeバッテリー - 2本

送受信機 フタバ 6EX

脚機構 サーキュラー

ヘッケンリンク

腕機構

スライダーリンクアーム

0°



90°



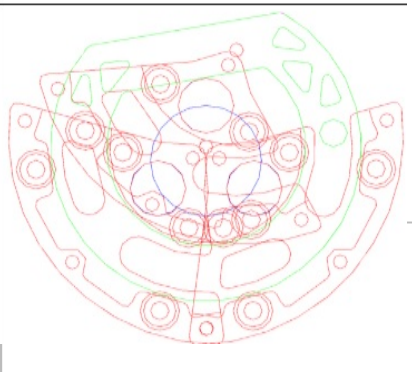
140°



180°

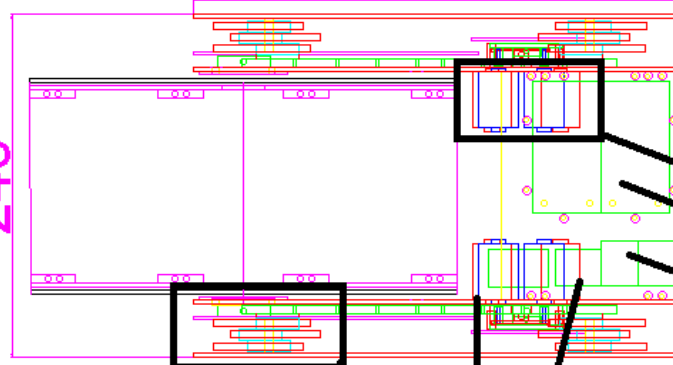


足機構はサーキュラーヘッケンリンクです。位相は120度基本は普通のヘッケンと変わりませんが耐久性を上げるため大きなリングが節になってます。節をベアリングで受ける感じになってます



344

245



アーム用

モーター

バッテリー

アンプ

脚

赤色：アーム用モーター

青色：脚用モーター

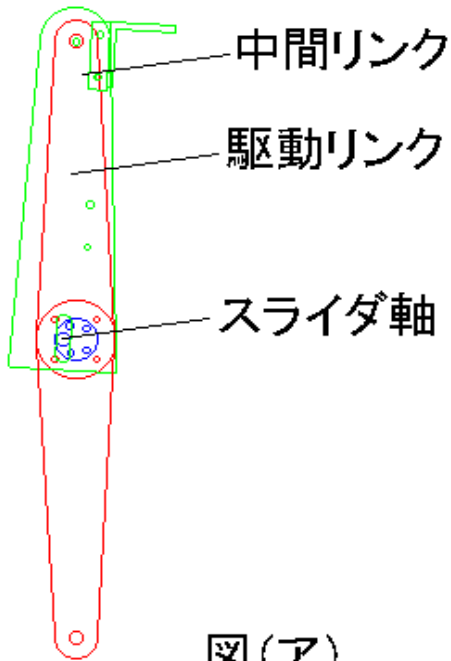
5月24日(金)必着

ロボットの基本設計書

添付

Ver1.0

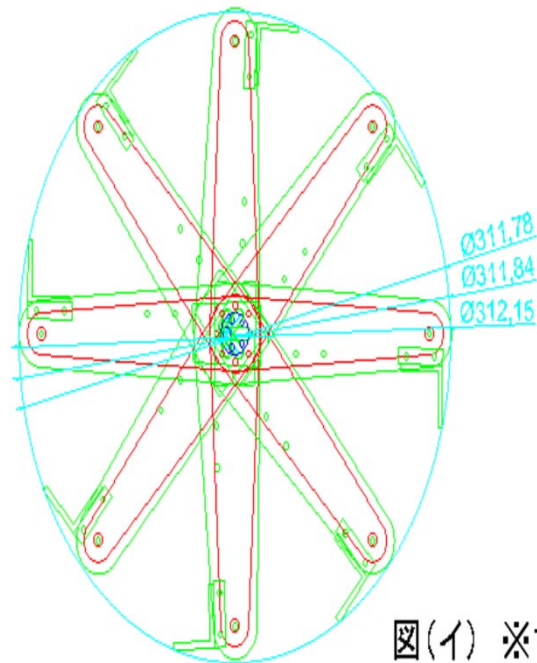
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。



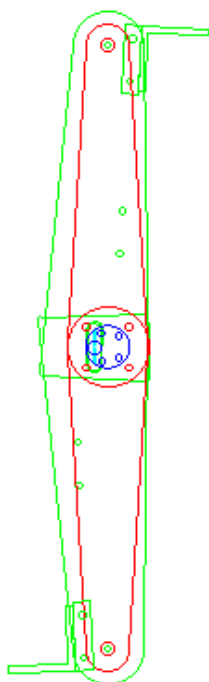
図(A)

この機体は、アーム構造として、スライダリンク構造を採用しています。
 駆動リンク(赤)、中間リンク(緑)、スライダ軸(青)は図(A)の通りです。駆動リンクを回転させるとそれにつられて中間リンクはスライダ軸の周りを図(イ)のように動きます。スライダ軸が駆動リンクの中心軸から6mmずれているため、中間リンクは真円ではない軌跡を描きます。
 中間リンクを攻撃に用います。
 中間リンクを下側にも取り付けるのでアームは、図(A-2)のような形となります。

この機体のアームの軌跡は図(イ)に示す通りです。軌跡上の点を通る任意の円の直径がそれぞれ異なっていることから、この軌跡は大会規定に適合していることがわかります。



図(イ) ※寸法はmm



図(A-2)

317,41

