

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

(フリガナ) トゲロ

ロボット名 のどぐろ

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) チュウオウダイガクセイケンオービー

中央大学精研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。

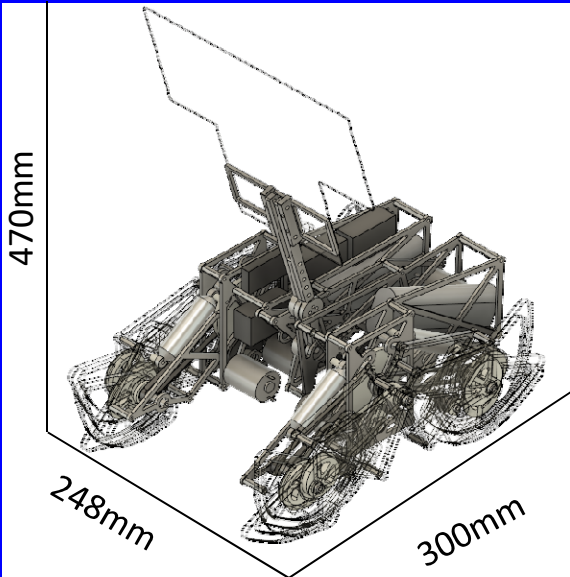


図1 スタート姿勢斜視

脚機構:スライダリンク機構3枚脚 4つ
 脚機構モータ:RS-380PH 4つ
 腕機構:スライダリンク機構を用いたシールドアーム
 腕機構モータ:RS-380PH 4つ
 バッテリ:Li-Fe/バッテリー 12.4V
 受信機:R2106GF
 サイズ:縦 300[mm] 横 248[mm] 高さ470[mm](図1参照)
 重量:3220[g]

腕機構について

図3に腕機構先端の軌跡を示す。腕機構先端は2点以上の回転中心を持ち、地面から550[mm]の地点を任意に行き来可能である。図4に腕機構の動作概要を示す。
 オレンジ色の部品がクランク、赤色の部品が攻撃に用いるアーム部分である。赤色の部品には長方形の穴があり、ある一点と滑り対偶により拘束されている。

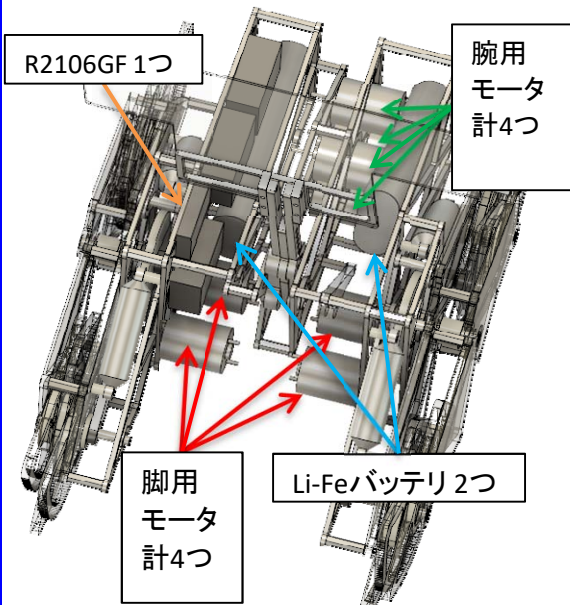


図2 部品配置

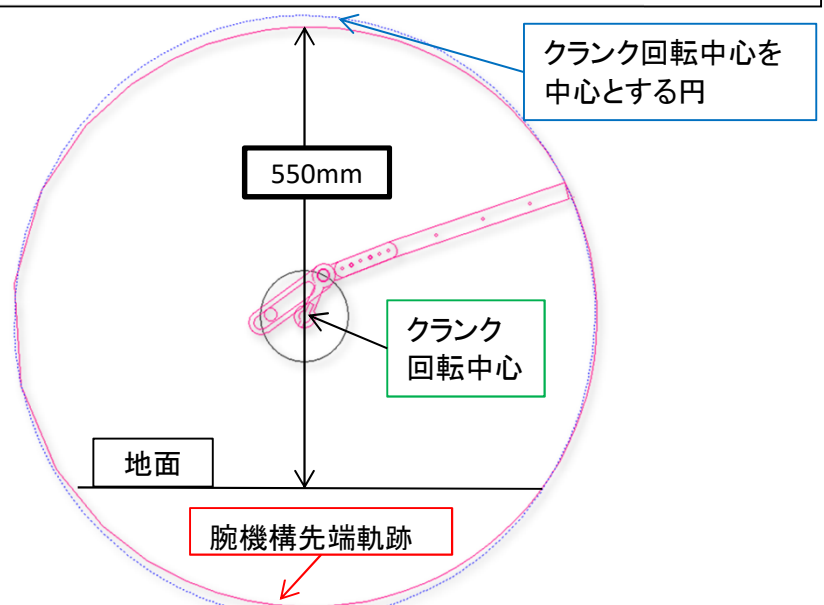


図3 腕機構 先端軌跡

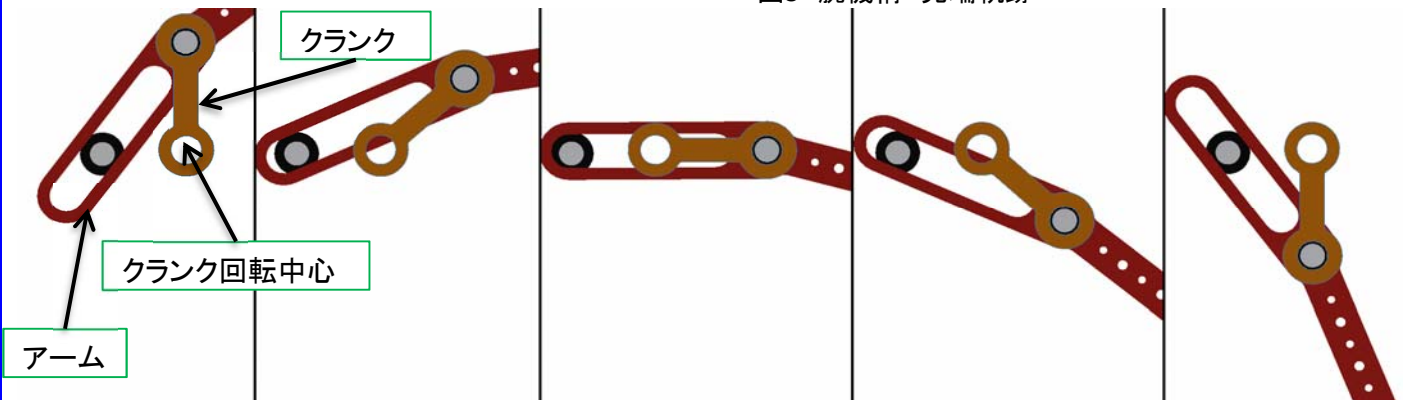


図4 腕機構動作概要

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。

脚機構について

図5にクランクを60度ずつ回した際の脚の動きを示す。
水色の円はスライダ軸、赤色の部品は脚、黒色の部品はクランクを示している。
120度ずつずらした3位相で1セットとし、4セット12脚で歩行させる。

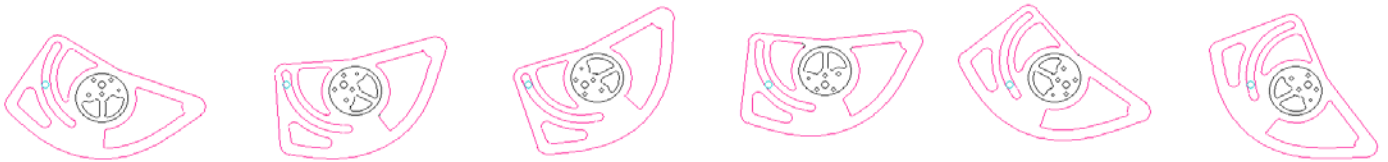


図5 脚機構動作概要