

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) カトレア ロボット名 カトレア 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) トウキョウエレクトロニクスシステムズ 東京エレクトロニクスシステムズ(株)
---	---

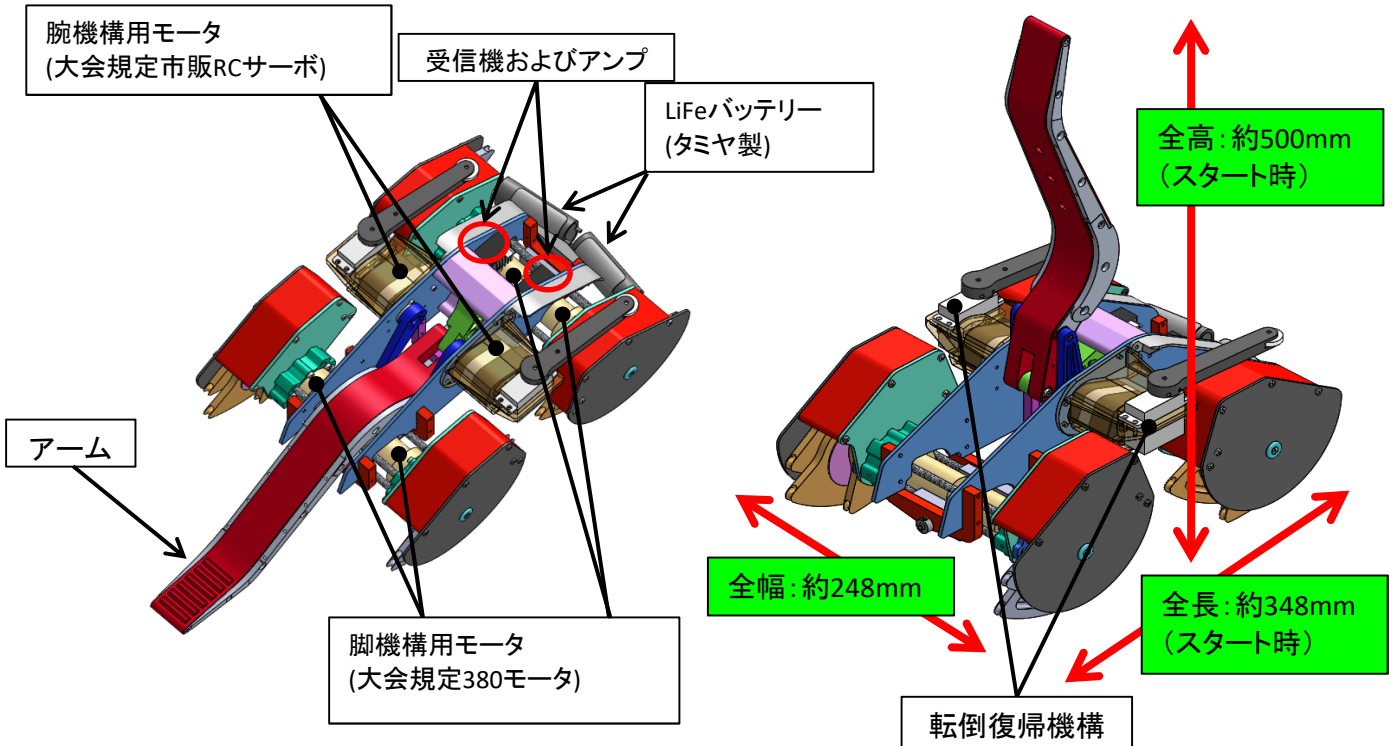
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

《ロボットスペック》

【計測および競技開始寸法】 全長 約348mm、全幅 約248mm、高さ 約500mm 【質量】 3300グラム 以下
 【脚構造】 リンク+クランク歩行機構による12足歩行 【アーム構造】 四節リンク式跳ね上げアーム
 【電源】 大会規定リポバッテリー(タミヤ模型製)6.6V×2個使用 【モータ】 大会規定380モータ、および市販RCサーボを無改造で使用

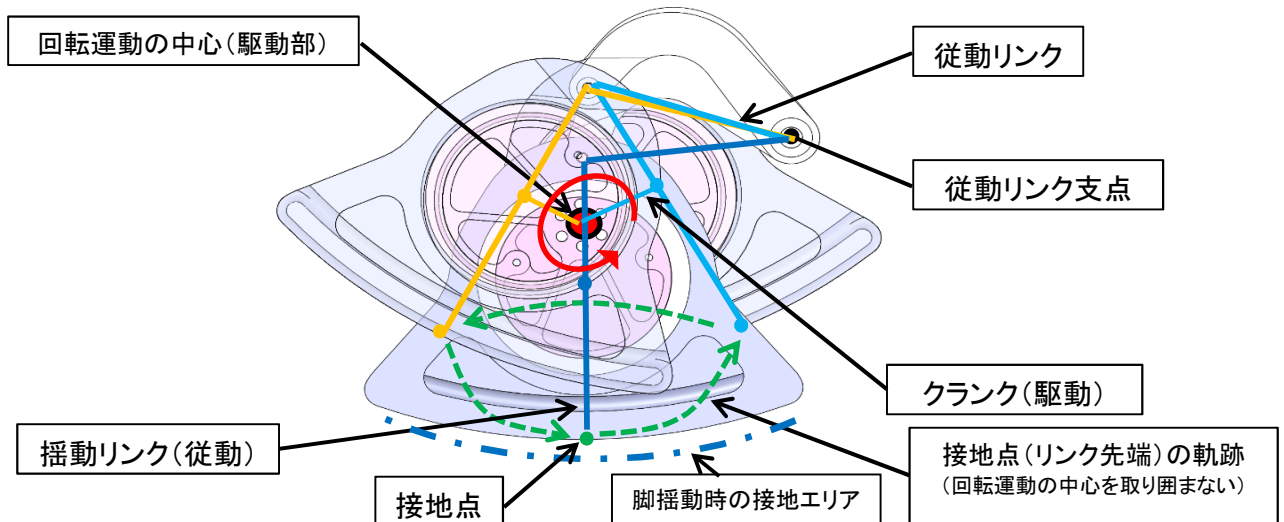
1. ロボット全体像

※安全面を考慮して鋭角部にRをつけた設計としている



2. 脚機構

- ・リンクとクランクによる歩行機構で、基本構造は下記図に示す4節リンクを応用したものである。
- ・揺動リンクの接地箇所の軌跡(緑)は、回転運動の中心(赤丸)を取り囲まないエリアで往復運動を行う。
- ・リンク・クランク機構を120度位相で3層組み合わせ合わせたものを四隅に配置して脚構造を形成する。
- ・脚構造の駆動には、大会規定の380モータを使用する。



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。

3. 腕構造

- ・台形4節リンクを応用した腕機構
- ・駆動リンク、中間リンク、従動リンクからなる台形四節リンクで構成する。中間リンクの先端をアーム作動面としている。
- ・腕機構の駆動には、大会の規定に準拠した市販RCサーボ無改造品を使用する。

