

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

再

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ヤヨイ ロボット名 弥生改 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) トウキョウデンキダイカクジドウセイギョケンキュウブオービー 東京電機大学自動制御研究部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。

機体紹介

操縦性向上とアーム操作時の衝撃吸収のためにダンパーを搭載している。脚のある車体を小さくすることで小回りの利く車体とし、攻撃用ユニットを長くすることで攻撃性能を向上している。黒と暗い青をメインに塗装、染色を行った。カッコいい

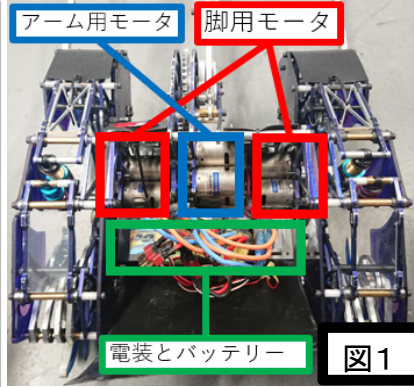


図1

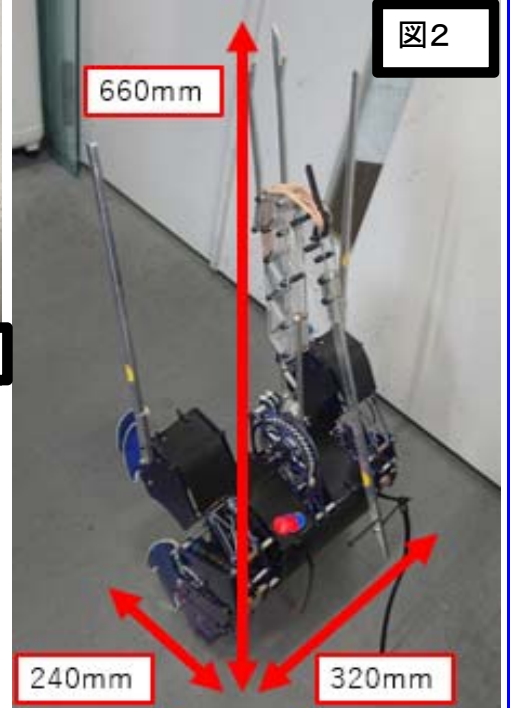


図2

機体概要

機体サイズ(展開時)	170×320×950 [mm]
機体サイズ(スタート時)	240×320×660 [mm]
機体重量	3260 [g]
使用モータ(脚、アーム)	マブチ380モータ×8個
使用機構(脚、アーム)	四節リンク
使用バッテリー	大会規定lifeバッテリー×2
換装パーツ	あり(後述)

図1にモータや電装・バッテリーの配置、図2にスタート時の姿勢の際のサイズを記す。また表に機体の概要を記す。モータ左右の脚機構にそれぞれ2つ、アームに4つの計8個使用している。スタート時の姿勢では大会規定のサイズに収まっており、スタート後はアームを展開しサイズが変わる。

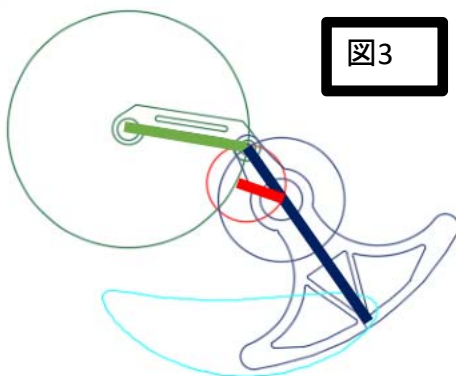


図3

図3に脚機構の軌跡と概略を記す。赤色の線が駆動リンク、緑が従動リンク、青が揺動リンクである。水色は揺動リンクの軌跡であり大会の規定を満たしている。脚ユニットは90度位相4枚の足を1ユニットとし4ユニット搭載する。

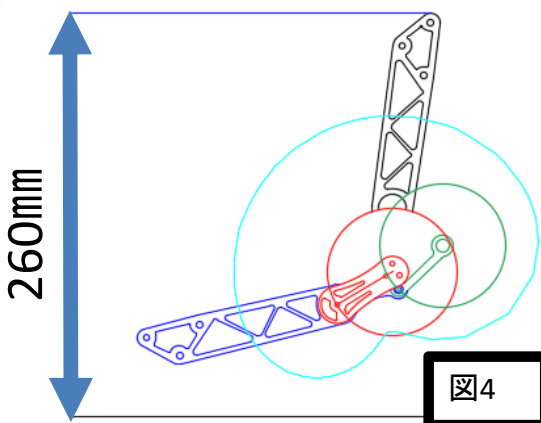


図4

図4にアーム機構の概略を記す。赤色の線が駆動リンク、緑が従動リンク、青が揺動リンクである。水色は揺動リンクの軌跡であり大会の規定を満たしている。アーム機構は二点の円弧中心を持つ連続した曲線を通して。また図2のから地面から20cmの高さを任意に通過することができる。

換装パーツについて

アーム先端を統一の企画とし1本、2本、4本のロッド、シールド形状の換装、機体には前転防止ユニット、防護カバーの着脱を可能とし、いずれの場合も大会規定に準ずる。添付シートに記載する。

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。

下図に換装パーツを記す

