

競技規則を確認した  
 添付あり

Ver1.0

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。



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) <b>グリーン・デイ</b> ロボット名 <b>グリーン・デイ</b> 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) <b>ノース</b> <b>Northers</b>
---	--

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。

**全体図**

横転防止用展開フレーム  
(スタート姿勢時はたたまれている)

**スタート姿勢**

**歩行用モーター**

**攻撃用アーム**

**攻撃用モーター**

**回路・バッテリー**

**歩行機構**

**歩行ユニット**

**電装系**

**サイズ**

**スタート姿勢**  
縦: 345mm  
横: 200mm  
高さ: 630mm

**全体図**  
縦: 630mm  
横: 540mm  
高さ: 200mm

**電装系バッテリー**  
リチウムフェライト  
バッテリー2セル×2  
(直列4セル)

**駆動用モーター**  
アーム機構:  
マブチ380モーター 3個

**脚機構:**  
マブチ380モーター  
左右各2個

**送受信機**  
FUTABA 6JとR2106GF

**歩行機構軌跡**

ヘッケンリンクを使用した歩行機構。1ユニットは、脚4枚を90°位相で取り付けただもので、全部で4ユニットある。脚は、4枚を連続で動かすことで歩行動作する。脚機構の接地点はクランク回転中心を取り囲まない軌跡を描いて動作する。

**揺動リンク**

**クランク回転中心**

5月24日(金)必着

### ロボットの基本設計書

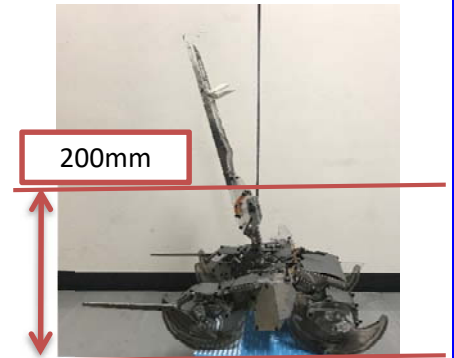
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付

Ver1.0

#### アーム機構

4節リンク機構を使用したシールドアーム。これにより、相手のマシンをひっくり返す、場外に押し出すなどして攻撃する。450mmの高さまで上げることができるため、200mmの高さを任意で通過することができる。  
揺動リンク機構は駆動リンクから回転軸で接続されており、アーム作動面が2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通過する。クランクは270°程度の可動域でのみ稼働する。  
安全面を考慮し先端にR加工を行う。



攻撃用アーム



アーム動作範囲  
最下限



アーム動作範囲  
最上限