

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。

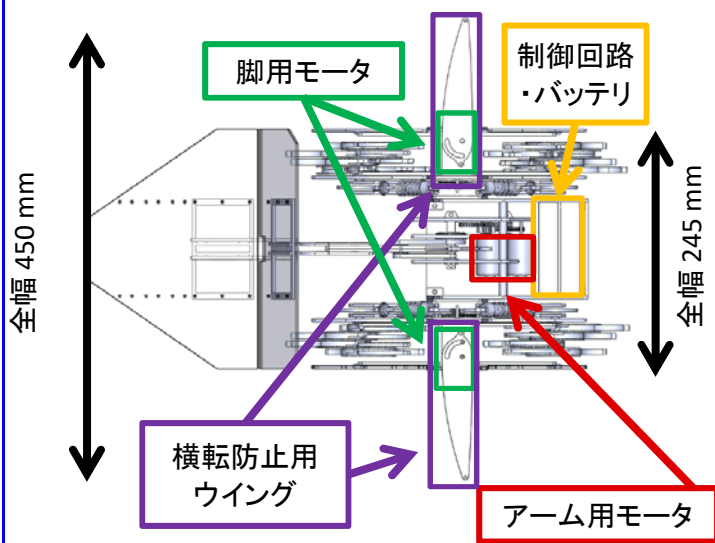
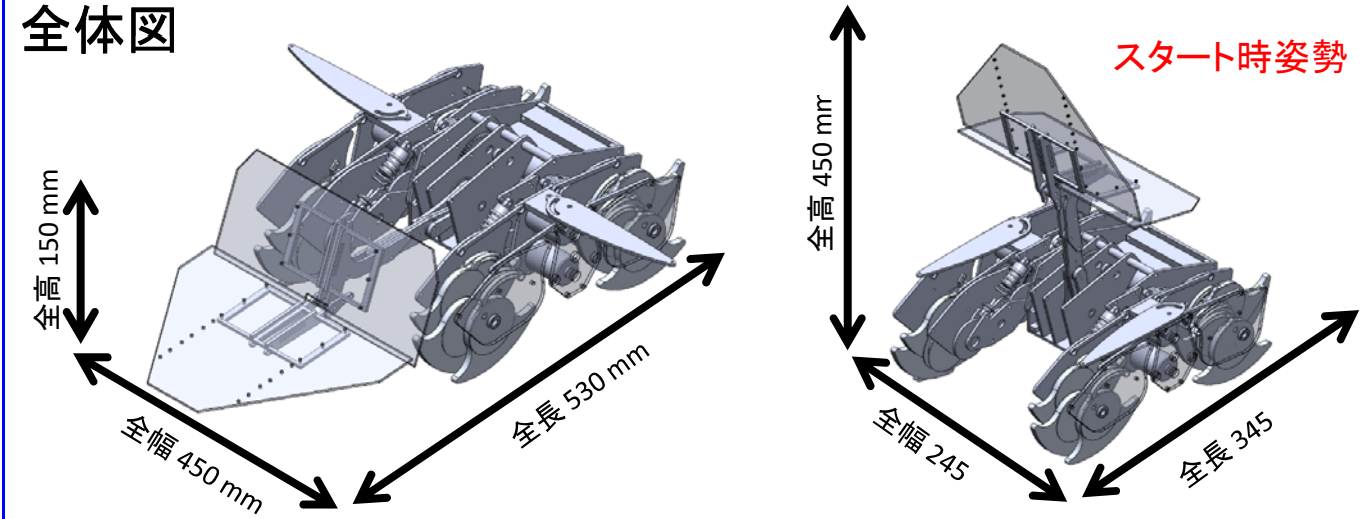
競技規則を確認済み
 添付あり

再 Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) エーリヒ ロボット名 Erich 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) ノーサース Northers
--	--

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

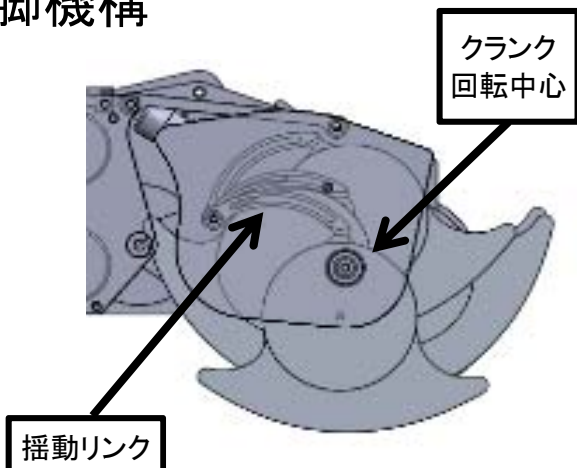


アームを上げ、横転防止用ウイングをたたむことでスタート時姿勢となる。そのため、転倒によるスタートに比べ、安定且つ素早いスタートが可能となる。横転防止用ウイングは、スタート後に自動で展開するような構造になっている。また、サスペンションを搭載し、機動力を向上させている。

ロボット概要

- | | |
|---|--|
| ・スタート時サイズ
全幅 245 mm
全長 345 mm
全高 450 mm | ・スタート後サイズ
全幅 450 mm
全長 530 mm
全高 150 mm |
| ・重量
3250g | ・バッテリー
Li-Fe 6.6V * 2本 |
| ・モータ
アーム用: RS380PH * 3個
脚用: RS380PH * 左右各2個 | ・送受信機
送信機: FUTABA 6J
受信機: R2006GS |

脚機構



脚機構にはヘッケンリンクを用いた。1つの脚ユニットは、4枚の脚を90度位相で構成されている。この脚ユニットを4つ使用し、合計16枚の脚で歩行を行う。

5月24日(金)必着

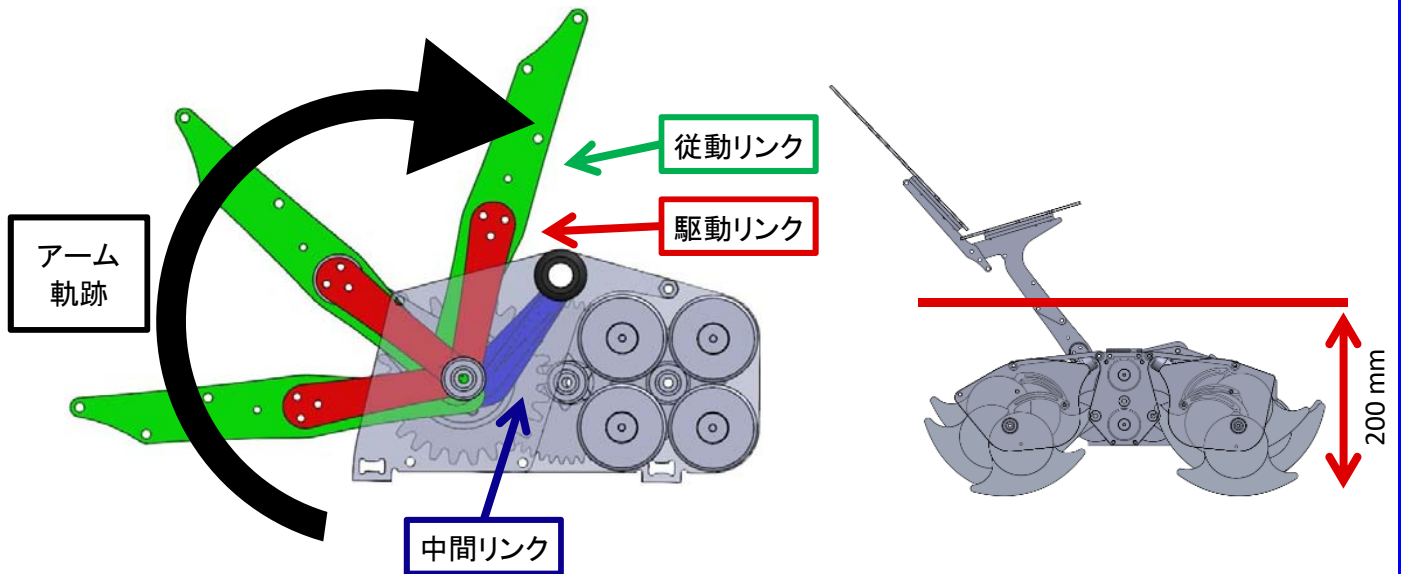
ロボットの基本設計書

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。

アーム機構



アーム機構は4節リンクを用いたシールドアームである。上図のようにモータにより駆動リンクが回転し、従動リンクが揺動するようになっており、中間リンクの延長部をアーム作動面として攻撃を行う。これにより、アーム作動面が2点以上の十分に間隔の空いた円弧中心を持つ連続した曲線を通過するようになっている。また、全体図のスタート時姿勢で示したように、アーム作動面は200mmの高さを任意に越えることができる。