

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) アンカベラフ

ロボット名 館

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) ラグナルジオ (アールアールエスティー オービー)

Lagunargio (RRST 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。

スペック

脚: ヘッケンリンクを用いた脚部 1脚につき3相
合計4脚

アーム①: 4節リンクを用いたロッドアーム

アーム②: 4節リンクを用いたロッドアーム

動力: マブチ380モーター

アーム① 3発

アーム② 2発

脚 各1発 計2発

バッテリー: 6.6V LiFe 2個

サイズ: 240 × 340 × 690 (mm)

転倒スタートを行う

重量: 3290g 以内

機体の角にR2以上のフィレットをかけ、
安全面には十分考慮する。

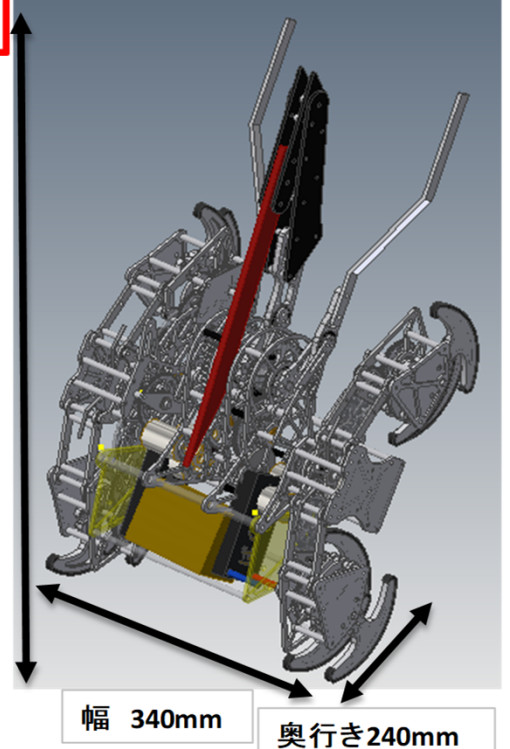
下図にアームモータと脚モータを○で示している。

オレンジ: アーム①モータ 紫: アーム②モータ

緑: 脚モータ

スタート時

高さ690mm



幅 340mm

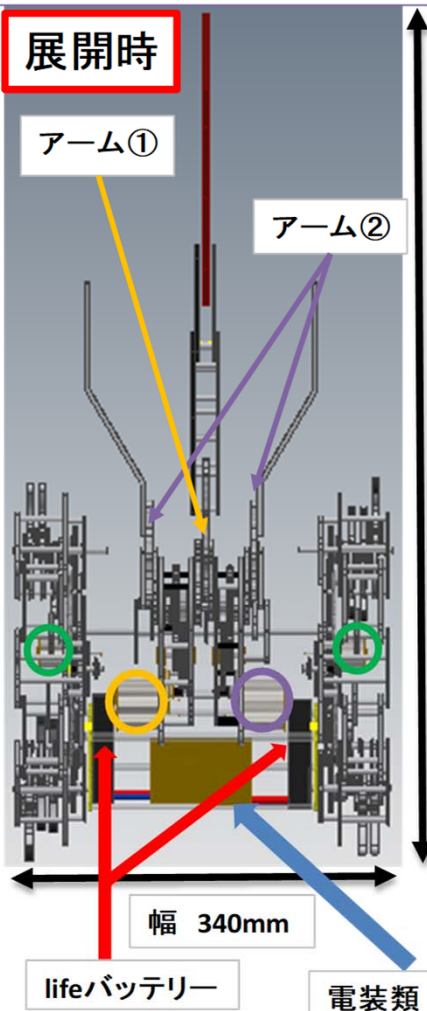
奥行き240mm

展開時

アーム①

アーム②

全長 900mm



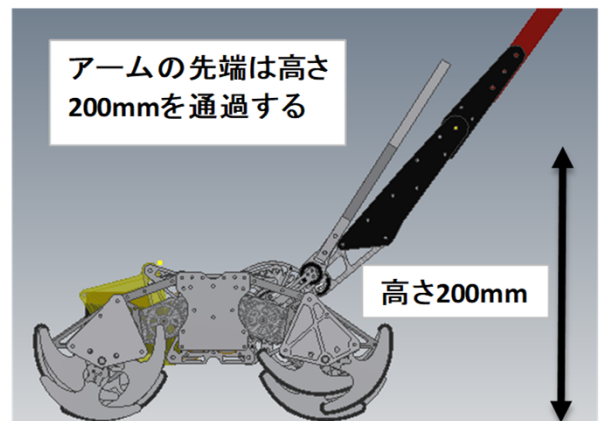
幅 340mm

lifeバッテリー

電装類

アームの先端は高さ
200mmを通過する

高さ200mm



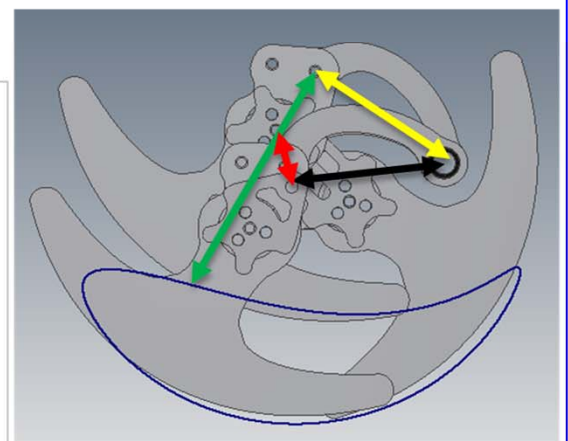
脚機構 (右図)

ヘッケンリンクを用いた
4節リンククランク機構を使用
することで往復運動をし、前
進する。

赤: 原動節 黒: 固定節

黄: 従動節 緑: 揺動節

揺動節先端の作動軌跡を
青線で示す。



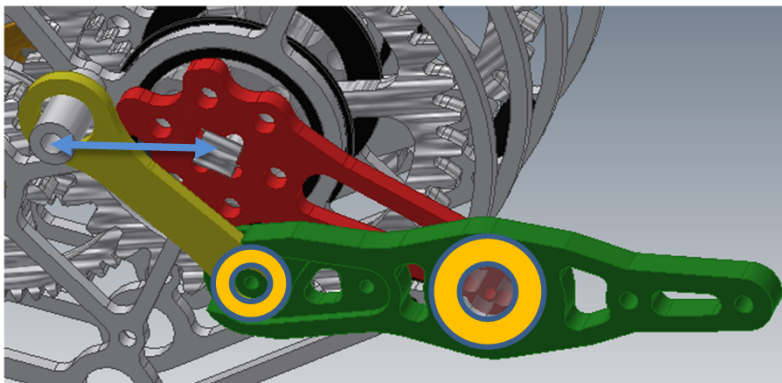
5月24日(金)必着

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(リンク構造)

アーム①、②の機構には揺動節を攻撃部位とする全く同じ4節リンクを採用している。

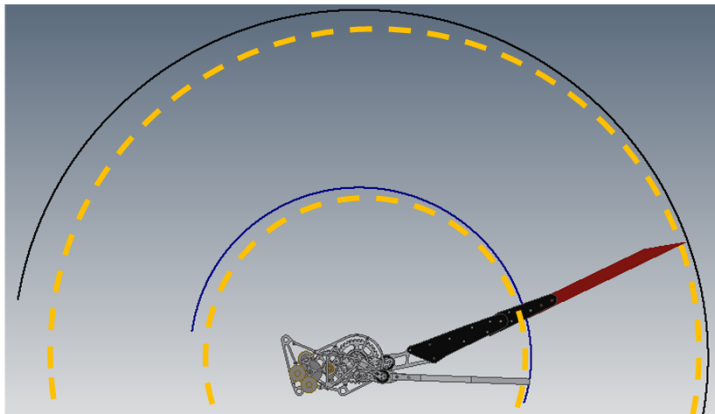
赤: 原動節

青: 固定節

黄: 従動節

緑: 揺動節... 攻撃部(先端部を換装)

アームの作動面は左図の黄色の円で示した2点の十分な間隔を持った円弧中心を持つ連続した曲線を往復する構造となっている。



先端軌跡

アーム①の先端軌跡を黒線

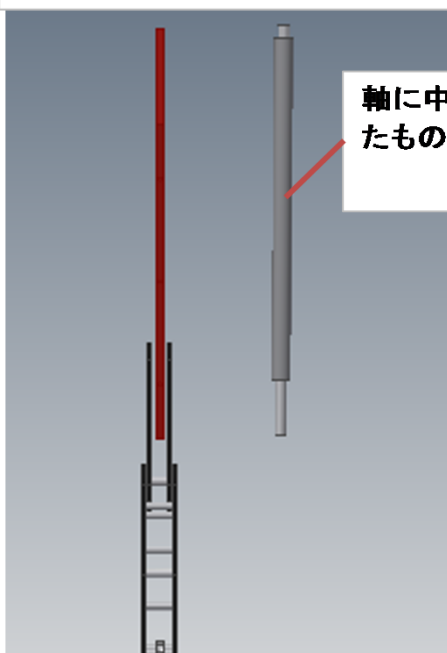
アーム②の先端軌跡を青線で示す。

黄色点線は真円である。

アーム先端の換装について

アーム①

ロッド先端を相手に応じて付け替える



軸に中空軸を通したもの

アーム②

相手に応じて先端にシールドを取り付ける

