

5月22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) ドフガイ ロボット名 蟻 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) アールアールエスティーオージー RRST OG(立命館大学ロボット技術研究会OG) |
|--|---|

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。

貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。

図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

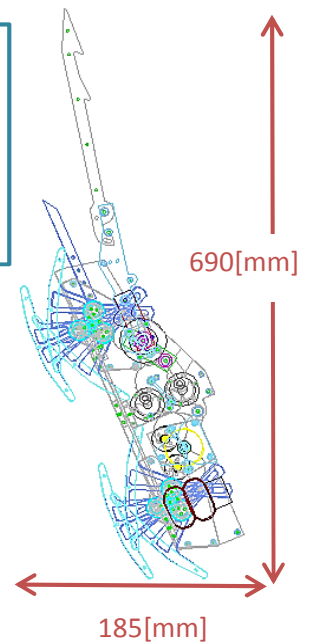
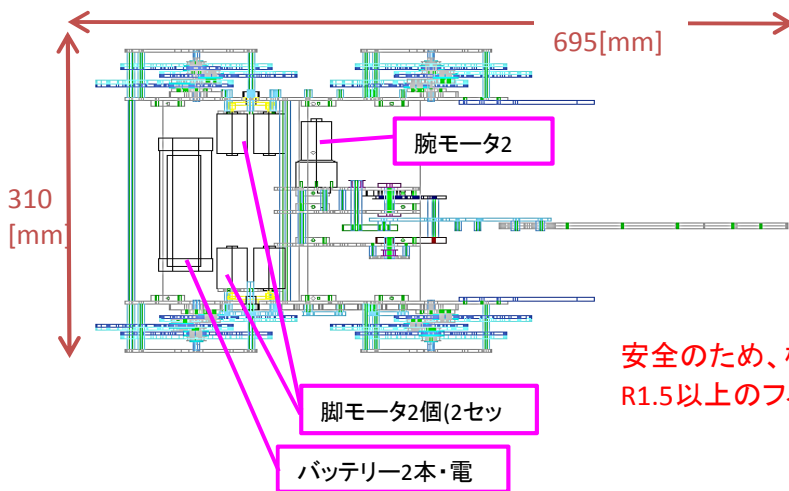
※このページには必ず基本設計書を記入してください。

※2ページ以上になる場合(添付シート利用可)は、右赤枠の注1をお読みください。

全体図・スタート図

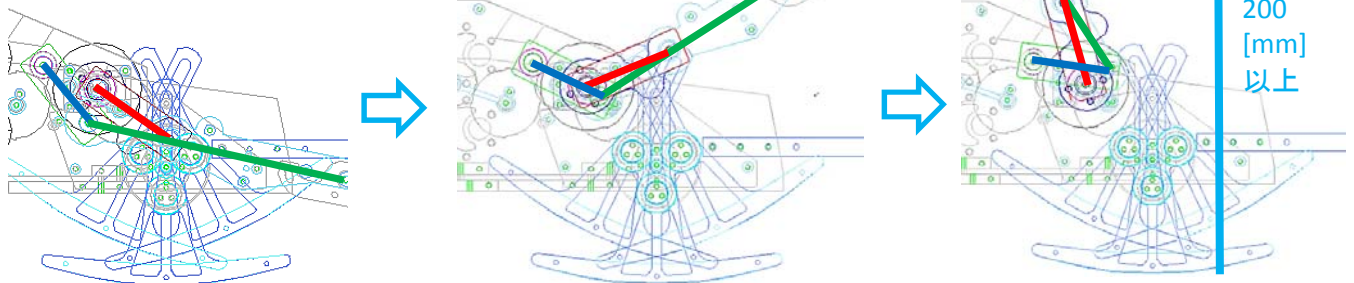
脚: スライダクランク
脚モータ: タミヤギヤードモータ 380×4個
(2個2セット)
腕: 揺動機構を有する四節リンクアーム
腕モータ: タミヤギヤードモータ 380×2個
バッテリー: Li-Feバッテリー6.6V×2本

サイズ: 縦690×幅310×高さ185 [mm]
(スタート時)
縦695×幅310×高さ150 [mm]
(転倒スタート後)
重量: 3500[g] 以内



安全のため、機体の全ての角にR1.5以上のフィレットをかけます。

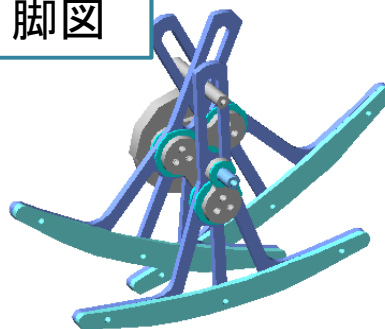
腕図



アームについて

四節リンク機構を用いたアームです。上図のように、一定の角度で揺動し、試合中任意のタイミングで容易に200[mm]を超えることが可能です。図の赤い棒が原動節、青い棒が従動節、緑の棒が揺動節を示しています。揺動節の部分攻撃アームとして用います。カウンターは固定してあるため、可動しません。

脚図



脚機構について

機体の脚にはスライダクランクリンクを用います。3相を1組とし、4脚で移動します。