

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) エスアイティー タッシュ バレット

ロボット名 SIT-bullet

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) サイタマコウキョウダイガク

埼玉工業大学

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。

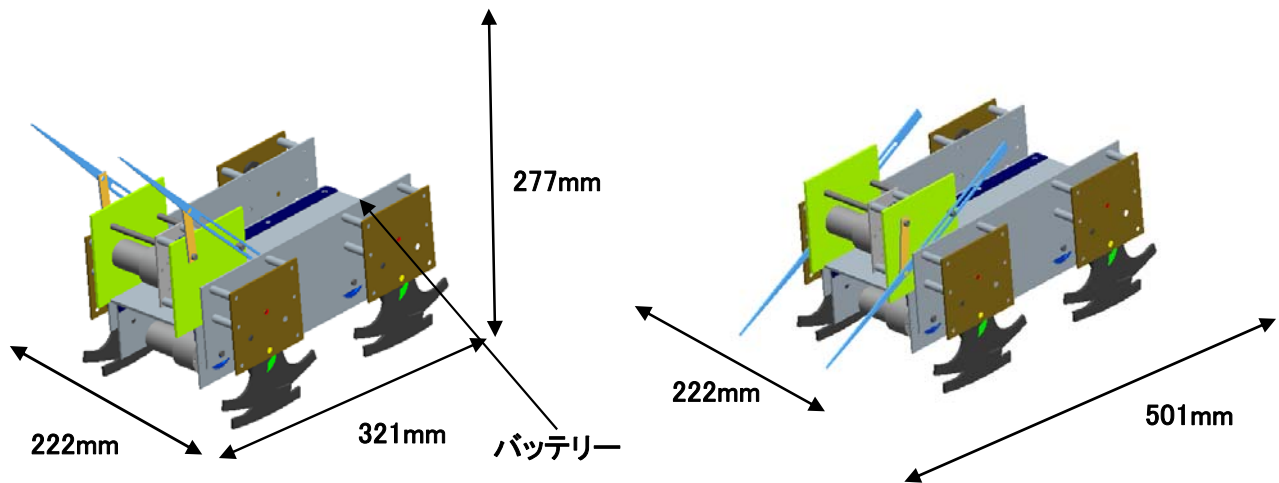
※2ページ以上になる場合(添付シート利用可)は、右赤枠の注1をお読みください。

●全体図

スタート時

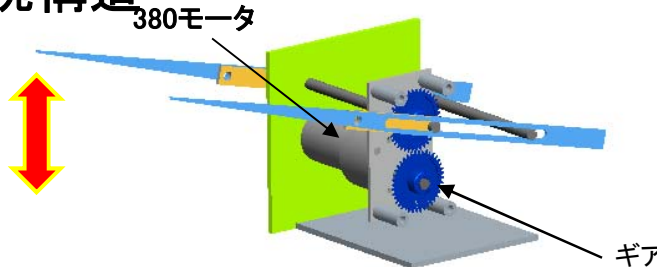


戦闘時



ロボットの大きさは縦321mm、横222mm、高さ277mmです。計測時はアームを持ち上げることでスタート台に収まるサイズになります。バッテリーは大会規定バッテリーを3本使用します。

●腕構造

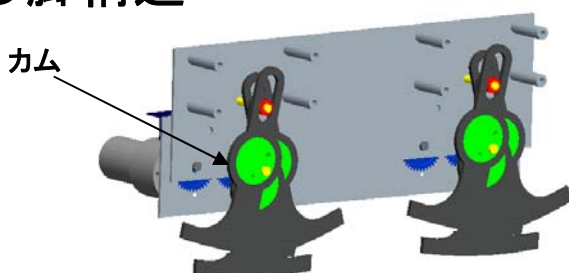


・アーム構造には、スライダリンク機構を用いています。
・動力はタミヤ380モータを1つ使用し、リンク機構による動力伝達でアームを上下させます。

・アームを持ち上げた状態で高さ277mmなので地面から200mmの規定を任意に超えることが可能。

・尖った部分はヤスリで丸く削り、安全面に考慮します。

●脚構造



・脚の機構は120度位相のクランクシャフトを利用したスライダークランク機構です。

・動力はタミヤ380モータを4個(左右各2個)使用しカムにより動力伝達をします。

・脚の数は各3枚ずつ、合計で12枚です。