

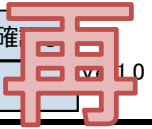
5月22日(金)必着

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

添付あり



ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) ニコ

ロボット名 莞

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) サクラソウ

さくら荘(RRSTOB)

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。

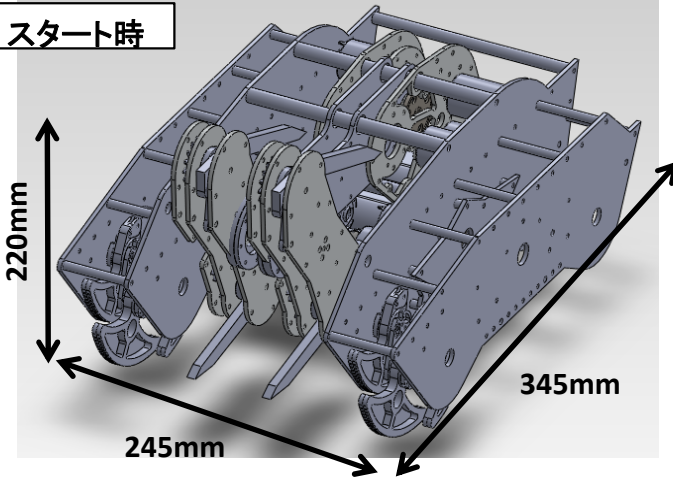
貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えなくなる可能性があります。

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。

スタート時



莞 スペック一覧

脚: ヘッケンクランク(3相4組)

脚モータ: RS-380PH (左右で各2個ずつ使用)

アーム: ヘッケンクランクアーム(2相2組)

アームモータ: RS-380PH (6個使用)

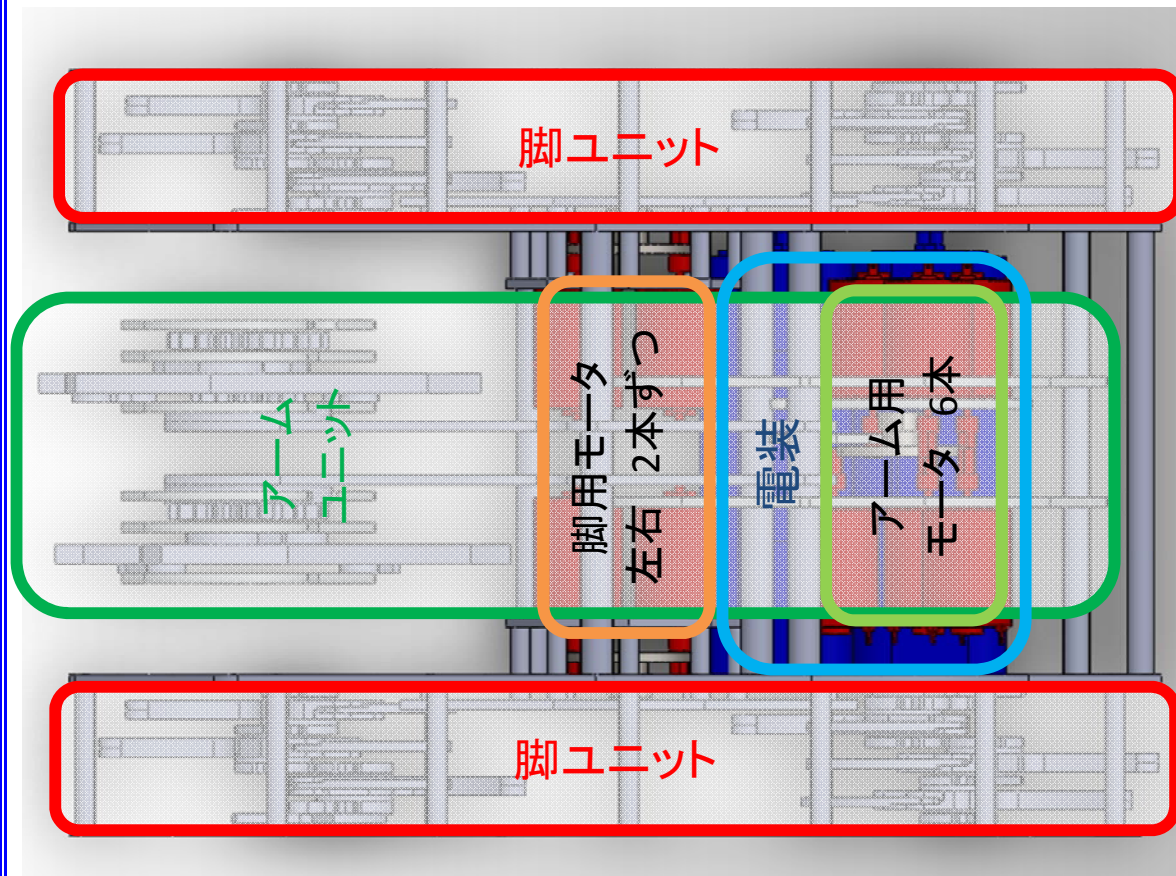
バッテリー: Li-Feバッテリー6.6V × 2本

サイズ

全長345mm × 全幅245mm × 高さ220mm

重量: 3500g以内

マシン全体図



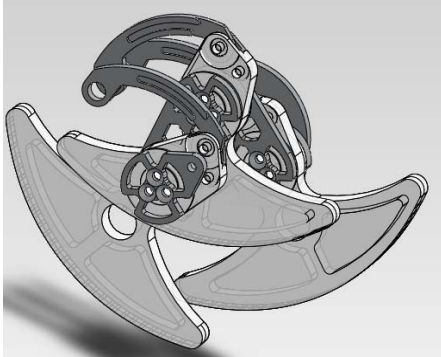
5月22日(金)必着

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。

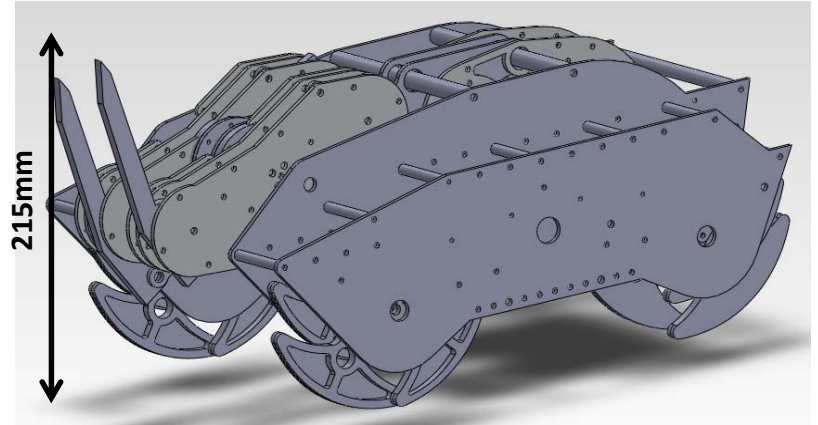
添付再 Ver1.0

脚機構



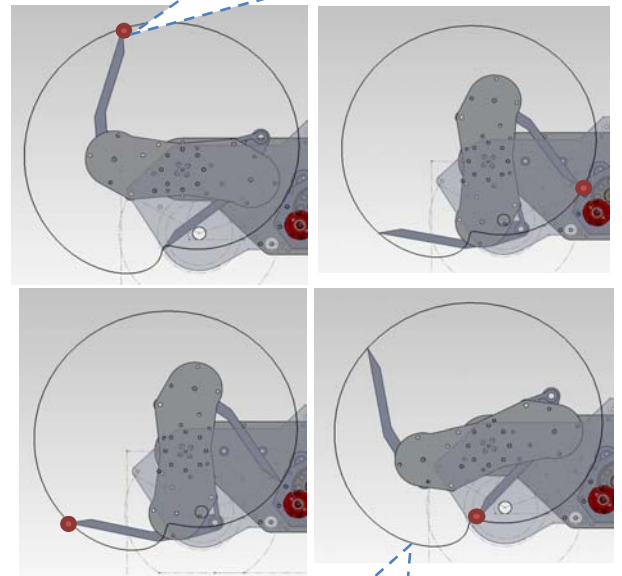
・3枚で1セットのヘッケンクランク脚が  
112度の往復角運動を行い歩行する。  
この脚ユニットが4セット付いている。

腕機構①: 腕先端部の高さ



腕機構③: 腕の軌跡

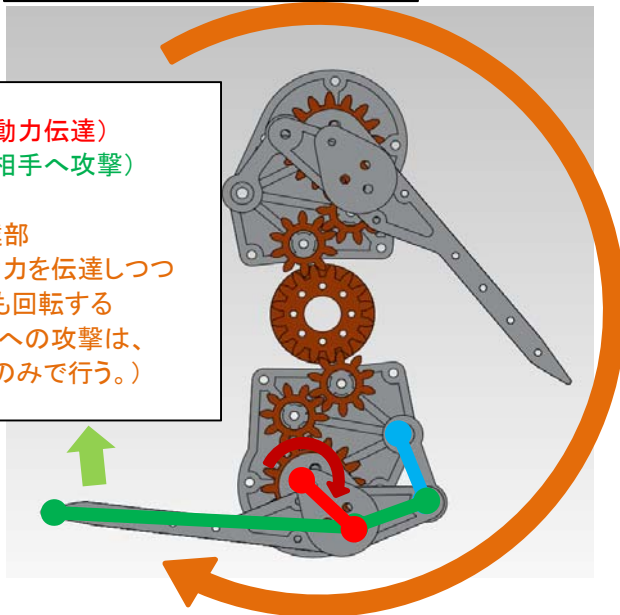
● : 1回転での先端部の位置



先端部の軌道

腕機構②: 揺動機構の構造

赤: 原動節 (動力伝達)  
緑: 揺動節 (相手へ攻撃)  
青: 従動節  
茶: 動力伝達部  
(原動節に動力を伝達しつつ  
動力伝達部も回転する  
ただし、相手への攻撃は、  
緑の揺動節のみで行う。)



腕機構の説明

- ・2相2組のヘッケンクランクを用いて、相手をひっくり返す。
- ・アーム高さは、腕機構①の図より、200mmの高さを試合中いつでも任意に超えることが可能である
- ・角を丸めているので、安全性は万全である
- ・腕機構②の図より、4節リンクを用いて揺動する機構となる
- ・腕機構③の図より、腕先端部の軌跡は最低2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通過する