

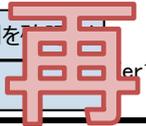
5月22日(金)必着

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

添付あり



ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) ネメシス  
ロボット名 NEMESIS

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) サメスレーシング  
鮫洲レーシング

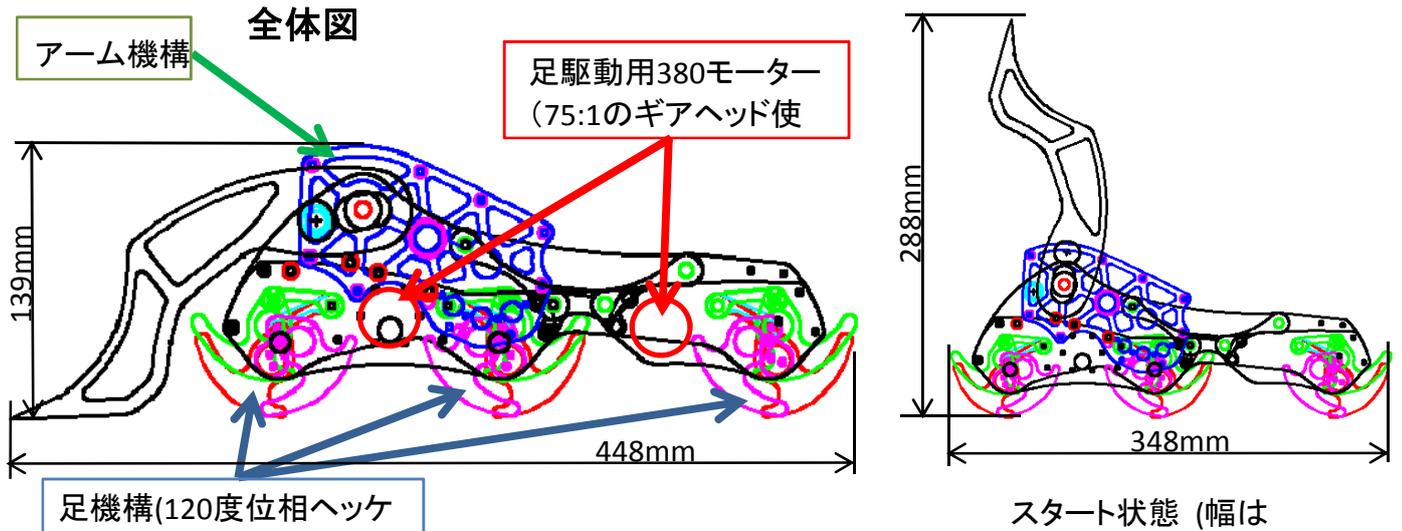
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

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。



外形寸法

スタート時: 全長348mm、全幅245mm、全高245mm、

スタート後: 全長448mm、全幅245mm、全高139mm、予想重量は3.4Kgです。

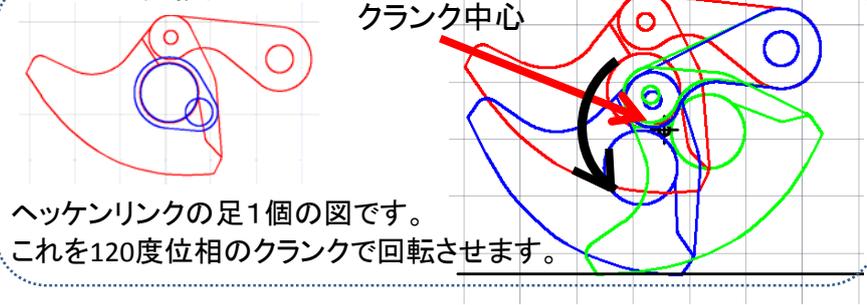
足機構は120度位相のヘッケンリンクを採用し、左右3か所ずつ配置します。

モーターは75:1のギアヘッドからギアを使って各足に伝達します。前後でモーターを分けることで伝達ロスを低減しました。

アームはスライダクランク機構を用いて先端を揺動させ、動力には380モーターを3個使用します。

動力用バッテリーはLifeバッテリー6.6vパックを2個直列で使用します。

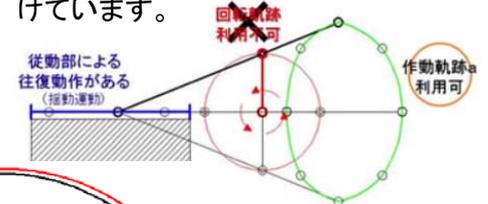
足機構詳



ヘッケンリンクの足1個の図です。これを120度位相のクランクで回転させます。

アーム機構詳

アームはルールにある下画像の機構を用い、先端を揺動させます。転倒復帰可能な動作範囲にするため、クランク中心とスライドの支点を近づけています。



”アームクランクとスライダ支点位置”  
クランク中心とスライダ支点は5mm離れているため、アーム先端は揺動します。

”アーム先端軌跡と真円の差”  
アーム先端軌跡は黒線、真円は赤です。