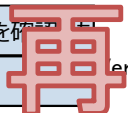


5月22日(金)必着

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。

競技規則を参照
 添付あり



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) クロウカイゼス ロボット名 クロウカイゼス 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) シバウラコウキョウダイガクエスールディーシー 芝浦工業大学SRDC
---	---

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。

①

②計測時及びスタート姿勢

計測時機体寸法は縦185[mm]、横350[mm]、高さ600[mm]です。図のように機体を立たせることで規定のサイズに収まり、機体を転倒させることでスタートします。

①全体構成図
 通常時機体寸法は全長880[mm]、全幅350[mm]、全高185[mm]、重量は3500[g]です。バッテリーは大会規定のLife2200mAを2個、制御回路はフタバ製MC402を3個、プロポは6J、受信機はR2006GSを使用します。

③

③腕機構
 腕は四節リンク機構を使用したロッドアームで揺動リンクを有します。回転軸からの動力を駆動リンク(赤)に伝達し、回転軸で接続された従動リンク(青)の揺動に従い、回転軸で接続された中間リンク(黄)に繋がるロッド状のアームを動作させるので一つのアーム作用面が、2点の円弧中心を持つ連続した曲線を往復する動作をする機構をしています。アーム作用面は任意に200[mm]を通過可能です。(※④参照)
 動力はマブチモーター製380モータを4つ使用し、ギヤで動力伝達を行います。安全面を考慮し、尖った部分をなくすため、アーム先端などの鋭利な部分は面取りをするなどの配慮をします。また相手によってアーム先端を変更します。変更するアームは大会規定のサイズ内に収まっています。

変更アーム

④

④腕機構動作イメージ
 アームの動作イメージ図です。アーム先端が200[mm]の規定を任意に越えることが可能です。

⑤

⑤脚機構
 脚は四節リンク(ヘッケンリンク)機構を応用したものです。前後左右の計4つのユニットがそれぞれ各3枚脚(120度位相)で構成されています。動力はユニット1つにつき1つずつの計4つのマブチモーター製380モータを使用し、ギヤで動力伝達を行います。この脚の軌跡を図に黄矢印で示します。ばねサスペンションを導入することにより、不整地での走破性、機体の安定性を向上させています。また、足の接地点はクラウクの回転運動部の回転中心を囲んでいません。

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

③追加 換装アームの追加

相手によってアーム先端を換装します。換装するアームは先端が分かれている物とシールドを追加したものです。どちらも大会規定のサ

