

5月22日(金)必着

ロボットの基本設計書

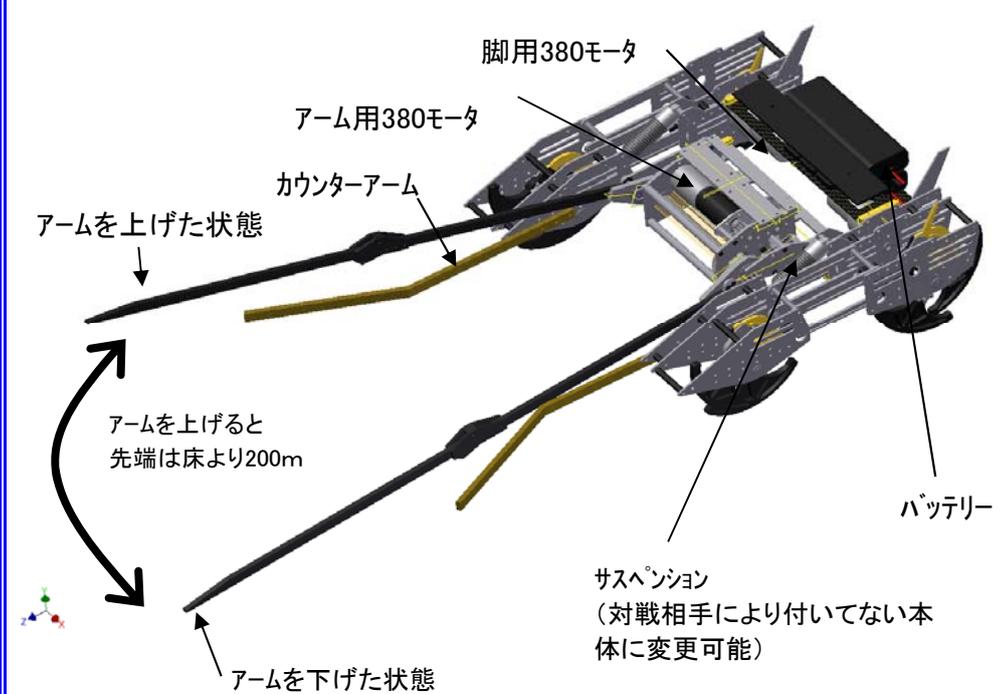
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

競技規則を参照してください
添付した資料を提出してください

再 Ver.1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) コクシンオウ ロボット名 黒神皇 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) シンオウキシダンアントーエイチメカトロニクス 神皇騎士団 & T.H.Mechatronics
--	---

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。

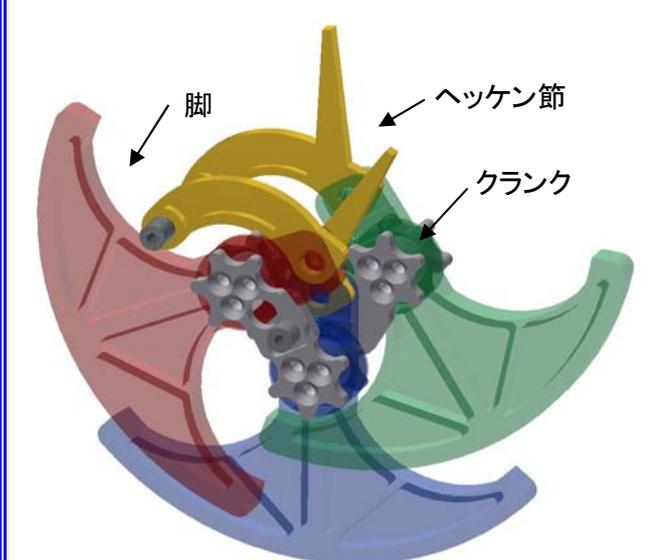


全体イメージ

ロボットスペック

- ・寸法
 - 縦 600mm(スタート時) 800mm以上(展開後)
 - 横 348mm
 - 高さ 160mm (アームを上げると200mm以上)
- ・駆動力
 - 規定380モータ×5個
 - アーム:3個
 - 脚:各1個
- ・電池
 - ニッカドバッテリー (電圧14.4V 2400mA)
 - 又は大会指定リチウム電池 (電圧13.2V 2800mA)

※スタートについて
計測・スタートは立てた状態で行う。
※詳細は別紙概略図を参照してください



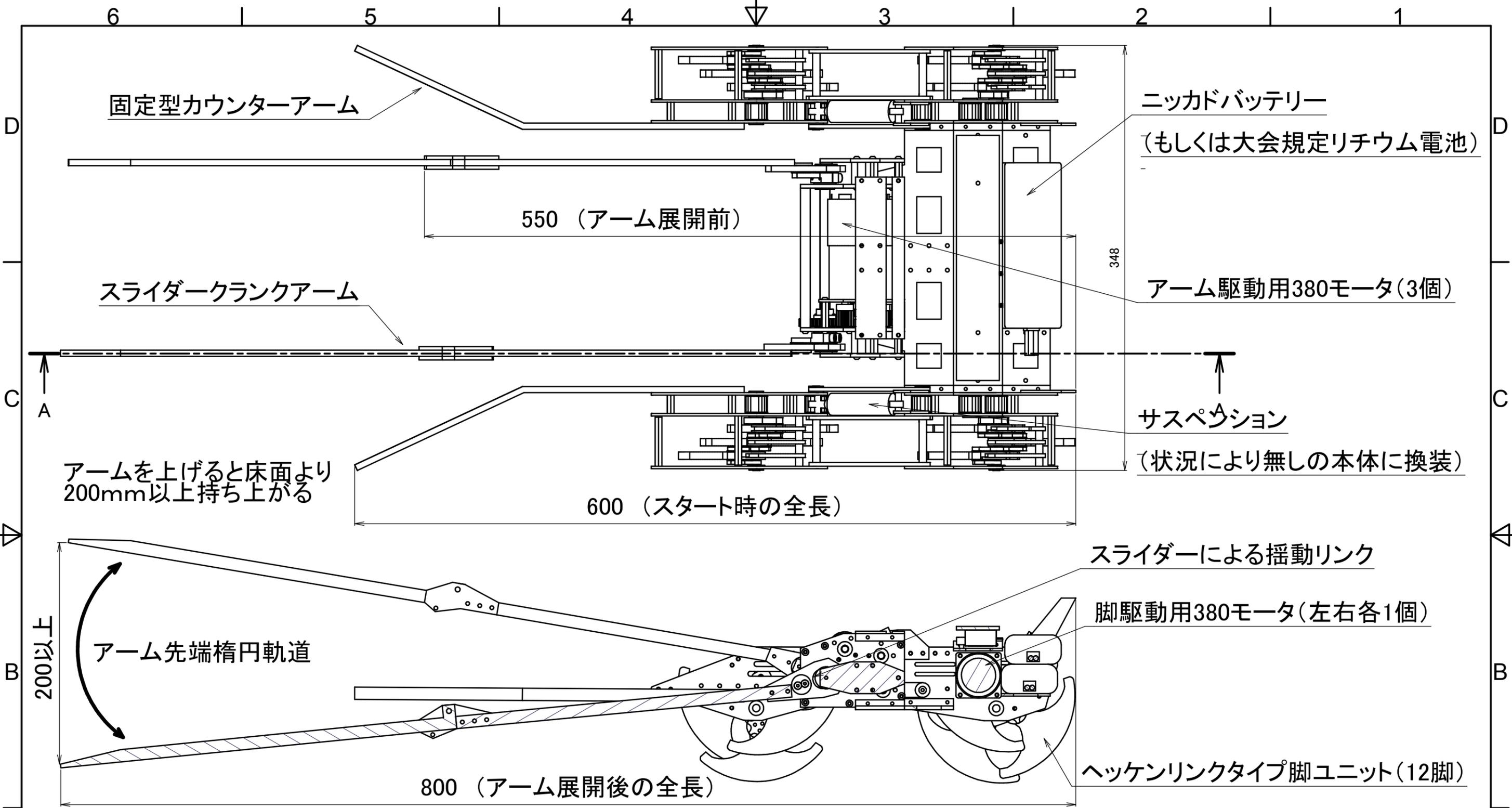
脚イメージ



腕イメージ

脚構造
ヘッケンタイプの脚
120度位相で1セットとして構成し、それを4ユニットで歩行する。(合計12脚)
樹脂製の脚とアルミ合金で構成する

腕構造
スライダリンクを用いたロッドアーム
スライダ部を固定支点としているので、前後に揺動運動しながら上下する
ロッドアームは長いために、上に上げると床面より200mm以上に上げることが可能(動力があるので任意の位置で止められる)
アームは数種類の長さを状況により変更



A-A (1 / 3)

計測・スタートは立てた状態にて行う

注記
 1. 公差の無い寸法はJIS中級とする
 2. タップ、穴、ザグリ等は指示無き場合C0.2程度とする
 3. パリ・傷のない事

等級	0.5以上3以下	3を超え6以下	6を超え30以下	30を超え120以下	120を超え400以下
中級	±0.1	±0.1	±0.2	±0.3	±0.5

1	KR-37-101-001	黒神皇	2		
符号	図番	部品名称	個数	材質	備考
名前	AZUMA		受注先		
日付	2015/08/13		名称	黒神皇全体概略図	
T.H.Mechatronics			尺度	1/3	図番
					KR-37-101-001