

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

Ver.1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) セントカルラ

ロボット名 セントカルラ

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)

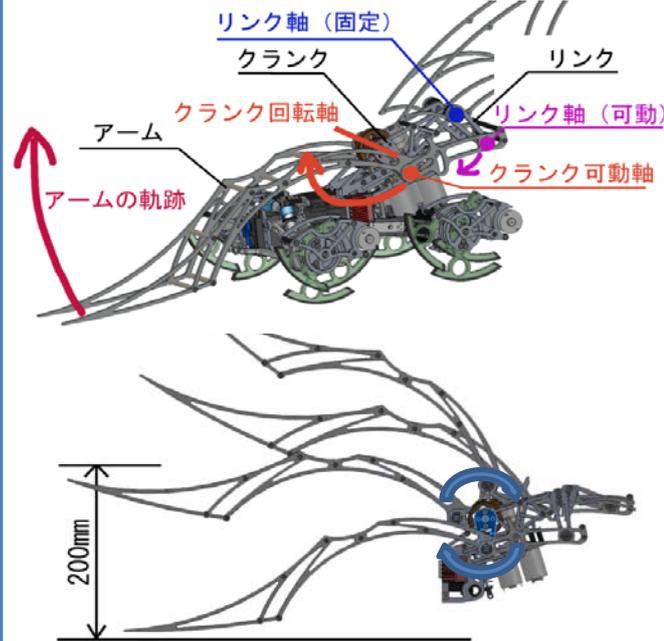
(フリガナ) チュウオウダイガクセIMITSUKAIKOUガクケンキュウブオービー

中央大学精密機械工学研究部OB

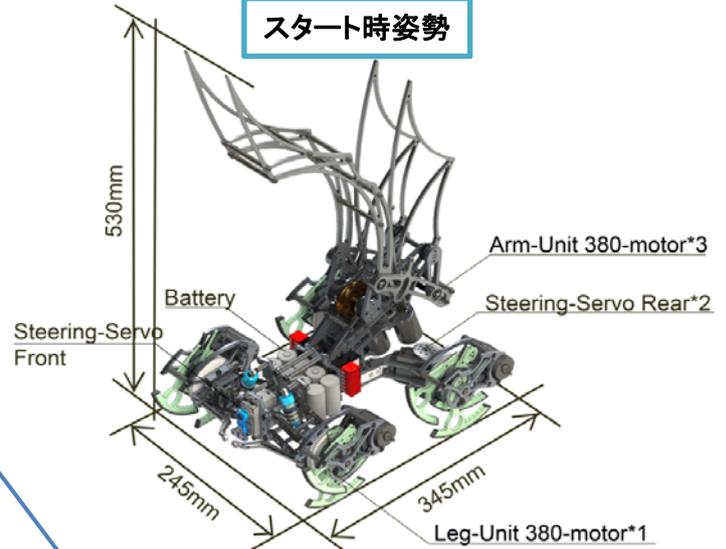
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

腕機構について

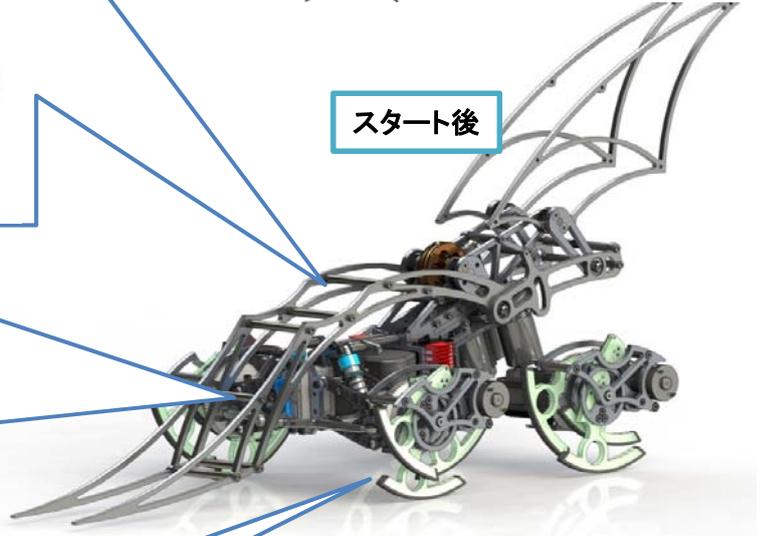
アームはリンク機構を用いたロッドアーム。
以下にクランクを45度ずつ回転させたアームの軌跡を掲載。
任意に200mm以上を通過させる事が可能。



スタート時姿勢



スタート後



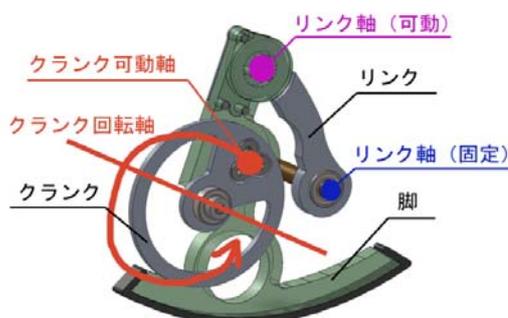
ステアリング・サスペンション機構について

フロントにはサーボモータを搭載し、リンク機構によりステアリング動作が可能。
また、ダブルウィッシュボーン式のサスペンションを搭載し、不整地でもスムーズな走行を実現。



脚機構について

脚ユニット1つにつき3枚(120度位相)のヘッケンリンク機構の脚を採用し、上下運動がないよう最適化。脚板の材料には衝撃に強いポリカーボネートを採用



基本仕様

(スタート前)

全長 712[mm] (345[mm])

全幅 245[mm] (245[mm])

全高 328[mm] (530[mm])

重量 3490[g]

腕機構 ロッドアーム(てこクランク機構) 380モータ3個

脚機構 120度位相ヘッケンリンク機構 380モータ各1個計4個

ステアリング機構

フロント:サーボモータMG995R*1(リンク機構)

リア:サーボモータMG959*2

サスペンション機構

フロント:ダブルウィッシュボーン式

リア:ピボット式

無線システム

プロポ:FUTABA 6EX 2.4GHz SS(公式指定2.4GHzプロポ)

受信機:6EX付属受信機(6ch仕様・公式指定受信機)

バッテリー:7.2V Ni-MHバッテリー