

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)

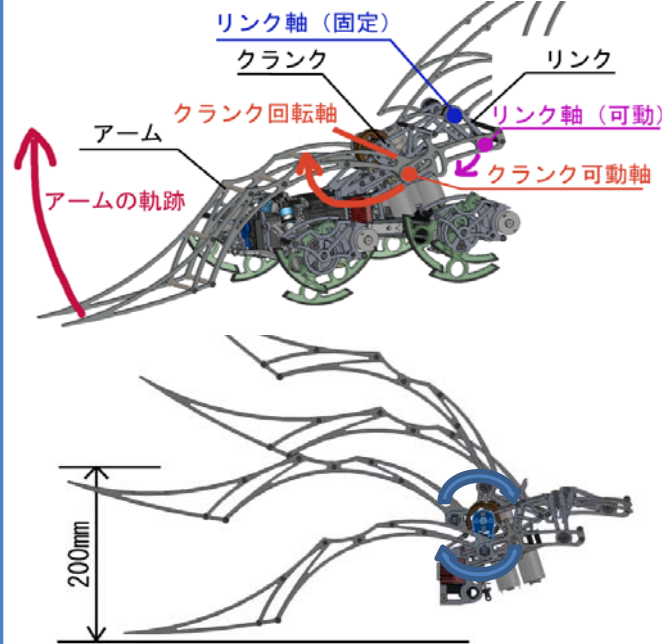
(フリガナ) チュウオウダイガクセIMITSUKAICOUガクケンキュウブオービー

中央大学精密機械工学研究部OB

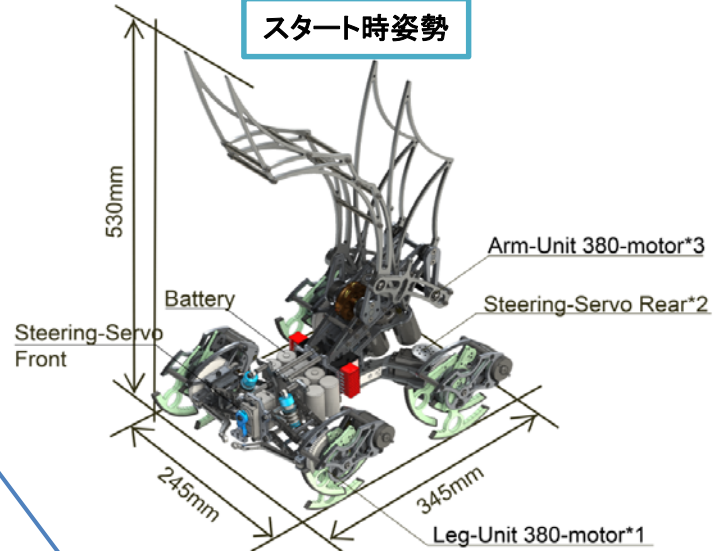
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

腕機構について

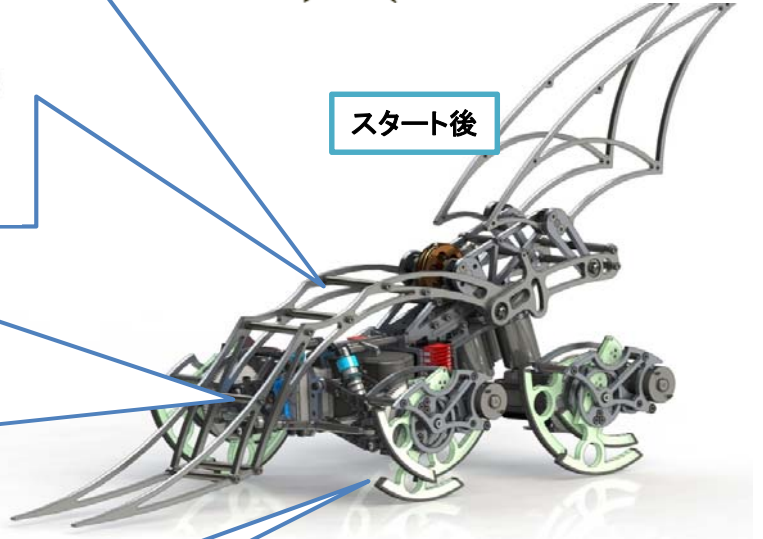
アームはリンク機構を用いたロッドアーム。
以下にクランクを45度ずつ回転させたアームの軌跡を掲載。
任意に200mm以上を通過させる事が可能。



スタート時姿勢



スタート後



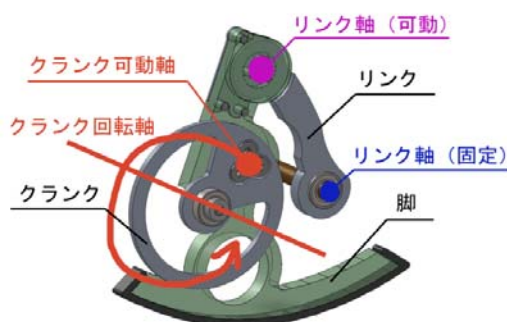
ステアリング・サスペンション機構について

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