

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。

競技参加希望
 添付
再

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ソウライ ロボット名 爽籟 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) ミサトモヤ 三澤朋也
---	--

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。

機体概要

アームであるロッドを上げることで相手を弾き攻撃する機体です。アームにはスライダ機構、脚にはヘッケンリンク機構を使用します。機体の大きさは図1の通りです。スタート時は図4のように機体を立て、アームを折りたたむため大会規定のサイズに収まります。重量は3500gです。バッテリーは大会規定の物を使用します。脚、アーム共に大会規定の380モーターを使用します。

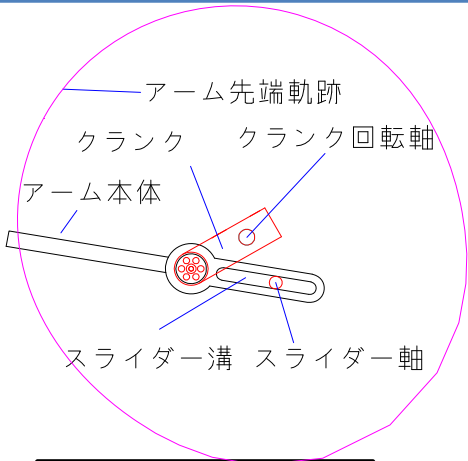


図2 アームの構造

アームについて

アームはスライダリンク機構を用いており、図2のように揺動し、アーム先端軌跡は2点以上の円弧中心を持ちます。アーム先端は換装可能とし、どちらのアームもリング上面より200mmの高さを試合中いつでも任意に通過することが出来ます。

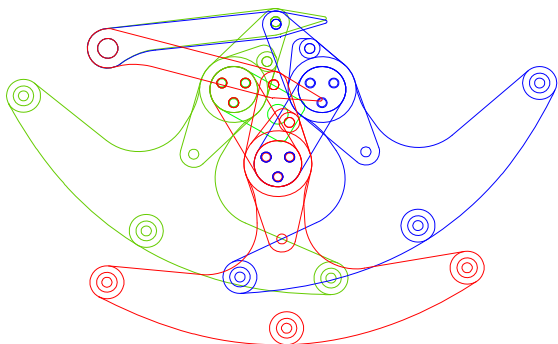


図3 脚の構造

脚について

脚にはヘッケンリンク機構を使用します。3枚1セットのユニットを4ユニット用い計12枚の脚を使用します。モーターは380モーターを2つ使用し、ギアとベルトにより伝達します。

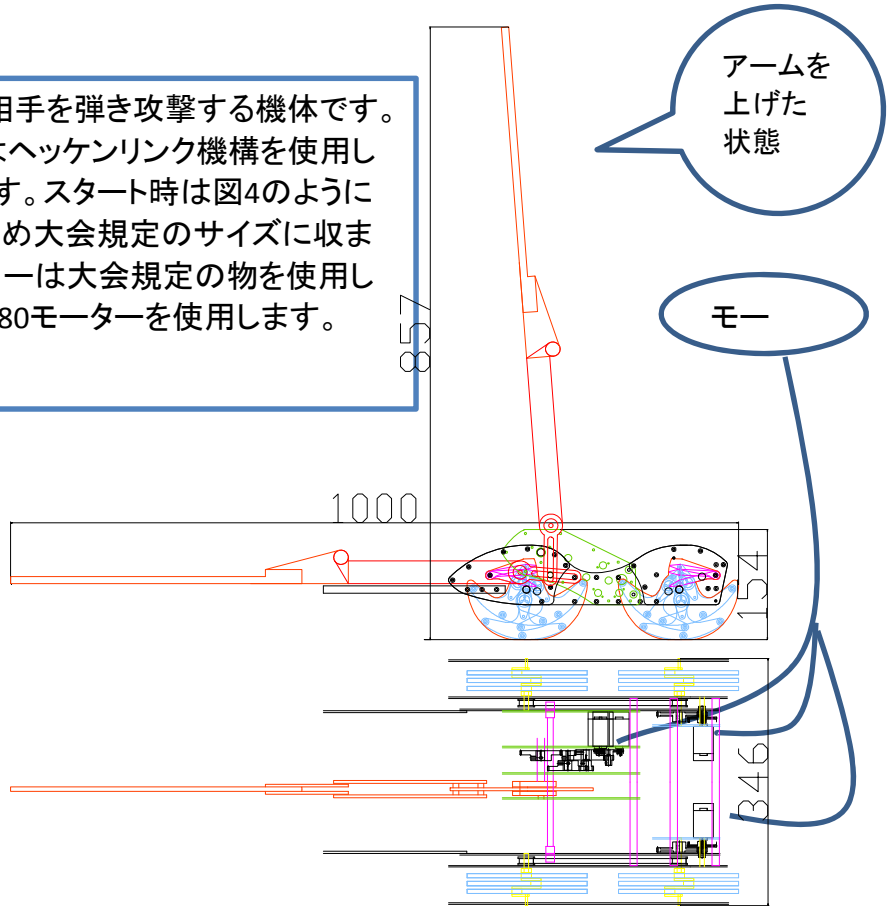


図1 全体

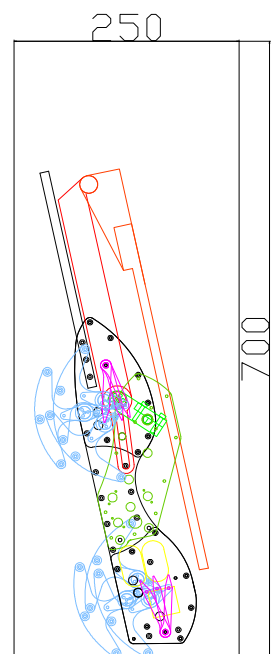


図4 スタート時の姿