

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
 添付あり

再 Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) オーイスピアートリアイナ ロボット名 OESpear・Triaina 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) トウキョウデンキダイガクジドウセイキョケンキョウブ 東京電機大学自動制御研究部
--	---

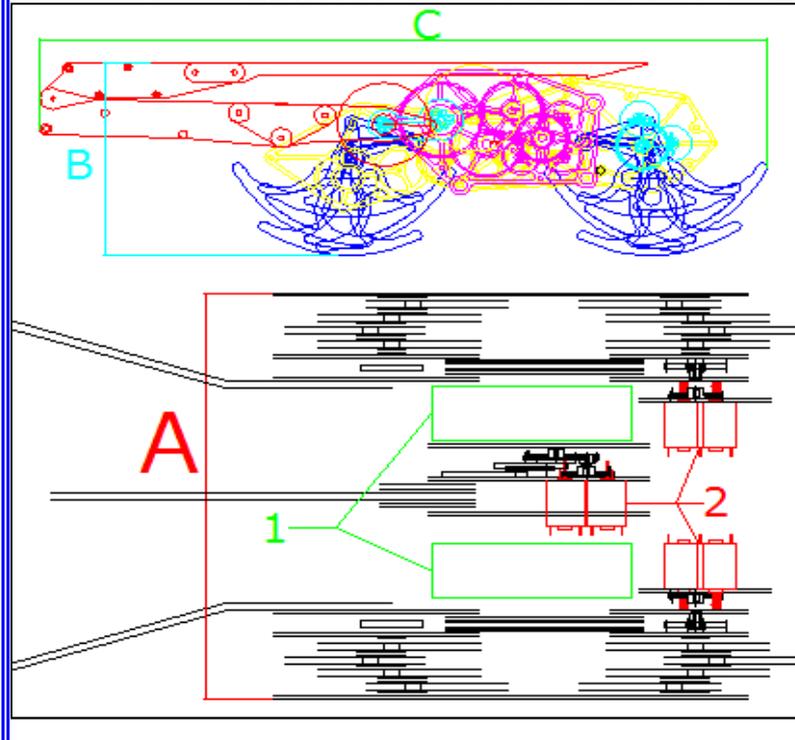
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷した際に見えにくくなる可能性があります。

図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※このページには必ず基本設計書を記入してください。

※2ページ以上になる場合(添付シート利用可)は、右赤枠の注1をお読みください。



・機体構成

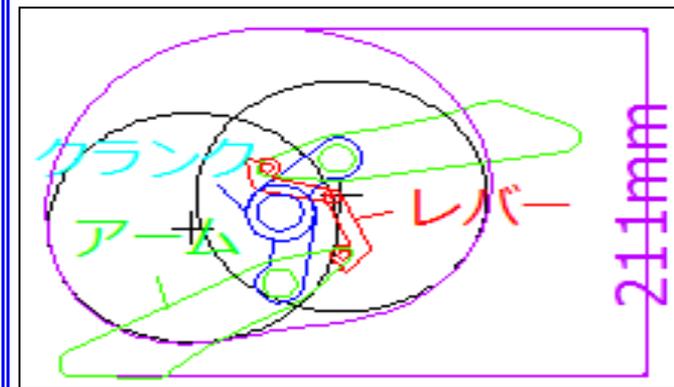
車体寸法は測定時においては、
A(幅)=340mm B(高さ)=160mm C(高さ)=690mm に収めスタート後アームを展開する。また重量は3500g以下となっている

1=バッテリー、電装 2=モーター(どちらも大会規定準拠品)としている。

腕構成は四節リンク機構を用いモーターは3個使用している。アーム先端は換装でき、どちらも高さ200mmを通過を可能としている。

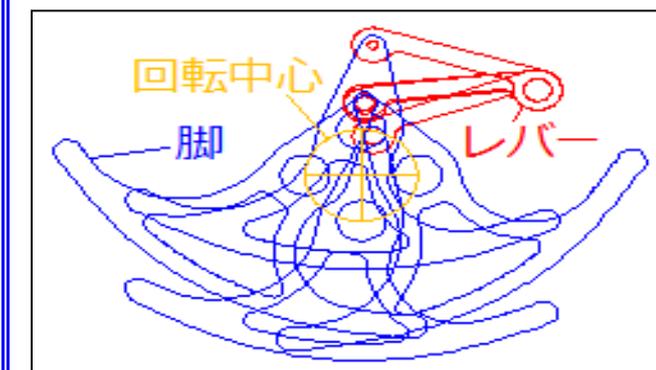
脚構成においてはヘッケンリンク機構を用いた90度位相、脚4枚を4セット、使用しており、合計で2個または4個使用する

安全性において駆動系に挟まらないよう側板で覆い、車体、アーム、脚先の角には丸みを帯びさせている。



・アーム機構

クランクより動力を受けアームに伝達、レバーはそれに伴いアームのもう一点を拘束することによりアームの運動を揺動運動へと変換している軌跡は右図の通り2点以上の円弧を持つ曲線上を往復可能としている。また、すべての節は回転軸によって接続されている。



・脚機構

回転中心より動力を受け、90度位相のクランクに伝えることにより、クランクに拘束された脚が回転中心を越えることなく往復運動し、脚下部を接地部とし移動する