

5月22日(金)必着

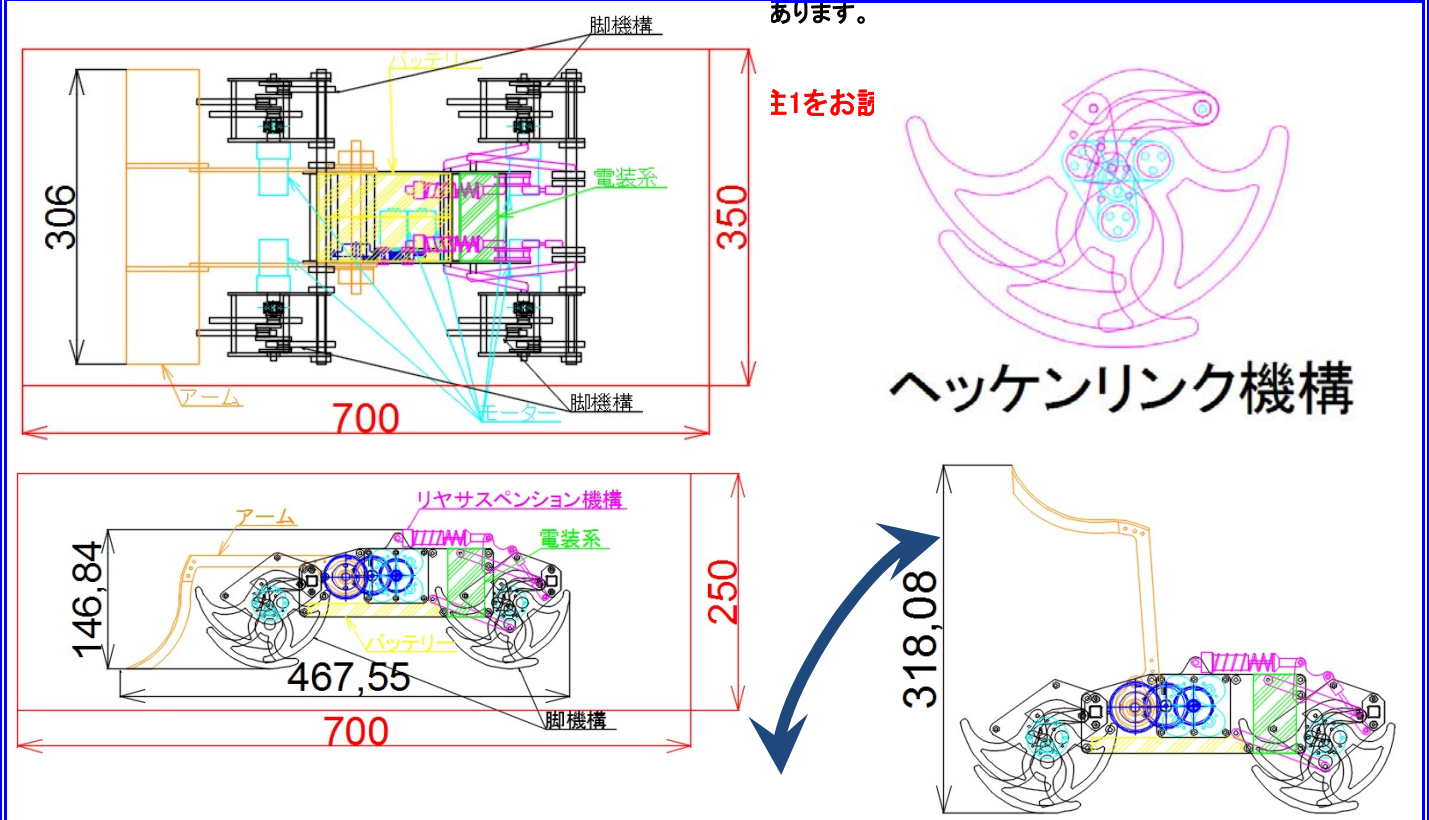
ロボットの基本設計書

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。

競技規則を遵守しました
 添付図面を添付しました
再 Ver1.0

<p>ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) リファイ ロボット名 REFI すでに提出しているエントリーシートと同じ事</p>	<p>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) トリツサンキョウギジュツコウトウセンモンガッコウシナガワキャンパス 都立産業技術高等専門学校品川キャンパスロボット研</p>
---	---

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。



- ・ロボットの寸法は、展開前全長467.55mm、全高146.84mm、全幅306mmで立ちスタート方式です。(赤線は規定枠)
- ・380モーターから出力を伝達されたクランクによって 地面と接触するコンロッドを動かし、添付図のような動きします。コンロッドはレバーによって動きが制御され往復角運動をし、脚機構を実現しています。これらを3枚一組として前後左右の4組使用します。
- ・アームは揺動するスライダクランク方式のシールド型で、青色の線の通り動作して攻撃を行います。ギヤトレイン最終段軸に固定された駆動リンクが円形のいく従動ガイドに伝達され、最終段軸の中心からずれた位置で作動節に出力しています。(添付シートに解説図添付) なお、200mmを任意に通過できる仕様です。
- ・モーターはマブチRS-380PHを脚に1個ずつ計4個、タミヤ380スポーツチューンをアームに4個で、全体で計8個使用します。
- ・通信機器はフタバ製6J(ロボット用送受信機セット)を使用します。
- ・アンプはラジコン用市販品を使用します。
- ・アームにはアンプと受信機の間にArduinoマイコンを仲介させ、プログラムにより操作の簡易化を行います。なお、外部との通信は一切行いません。
- ・バッテリーはラジコン用リチウムフェライトバッテリー(2セル、6.6V)を無加工にて2個直列接続して使用します。
- ・マシンの最大重量は3500g以内になっています。

5月22日(金)必着

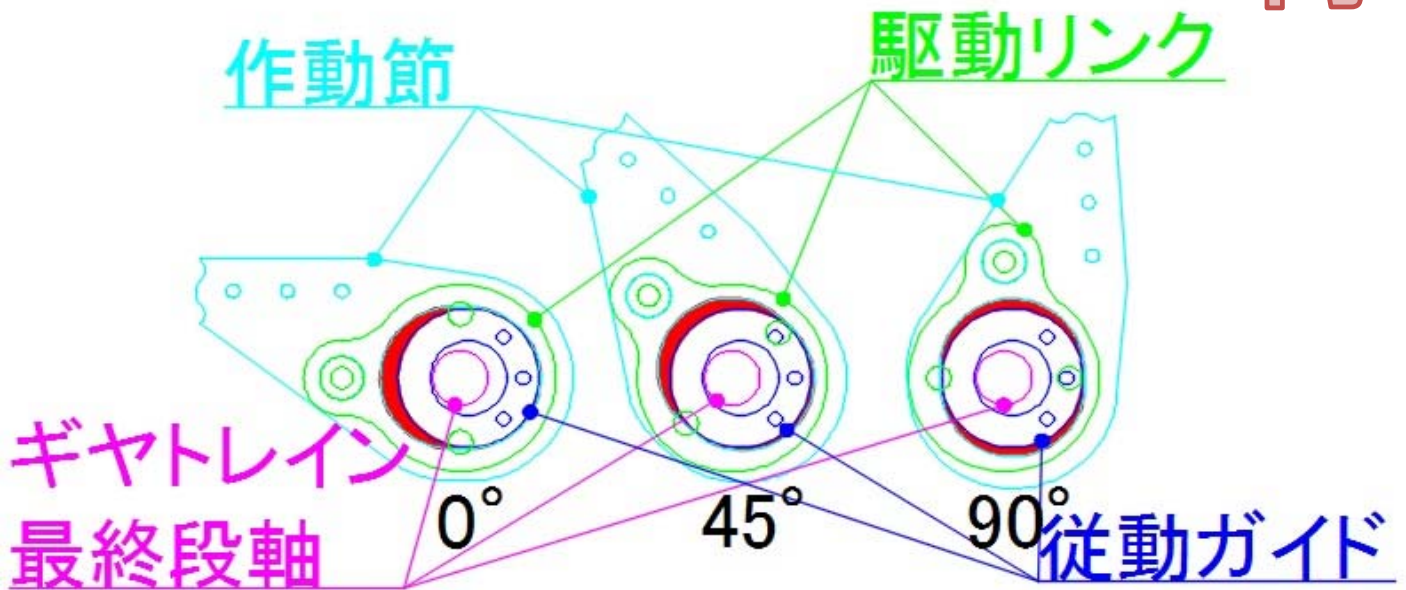
ロボットの基本設計書

A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付

再

er1.0



- ・赤で示したスライダの隙間が、回転するごとに揺動しながらずれていくのが確認できます。