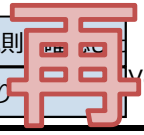


5月22日(金)必着

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 Ver.1.0
 添付あり



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ブイアールシーエムティーゼ ロボク ロボット名 VRC-MT06 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) ブイ.アール.シー V.R.C
--	---

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、印刷を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。

<全体図>

今年のマシンの完成予想図。

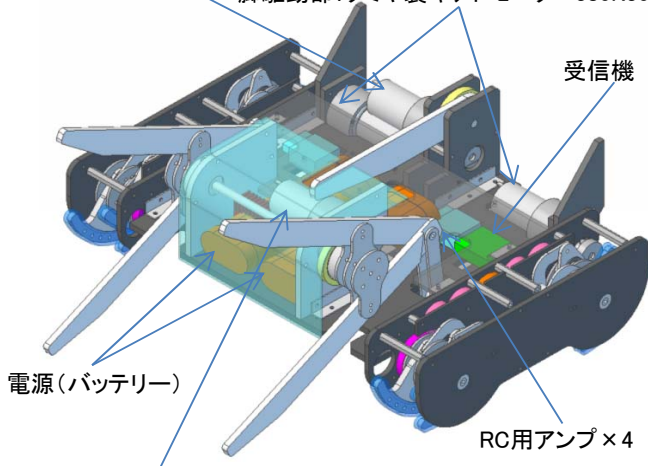
ロボットの大きさは

全長400mm、幅350mm、高さ220mm(アーム駆動時最大)

重量は3,400g以下を予定(バッテリー数量等検討中)

転倒復帰部:タミヤ製ギアドモーター380K300

脚駆動部:タミヤ製ギアドモーター380K30×2



腕駆動部:タミヤ製ギアドモーター380K300

<その他>

プロポ:フタバ製6EX-2.4G(2.4GHz帯FASST方式)

受信機:フタバ製R617FS

コントローラ:市販RC用アンプ×4

電源:ニッケル水素バッテリー(7.2Vまたは8.4V)

または

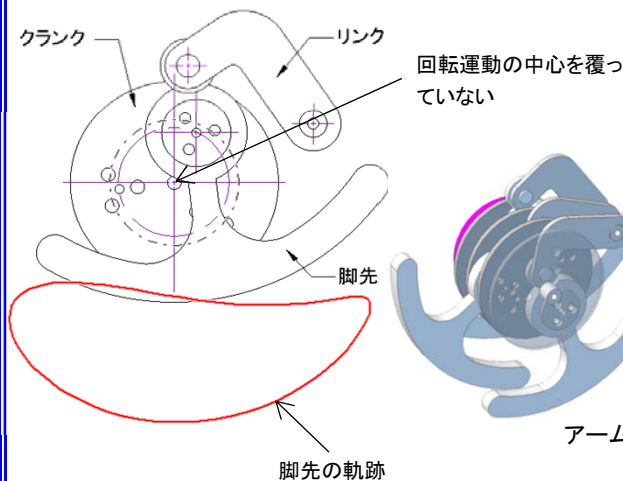
田宮製リチウムフェライトバッテリーLF2200-6.6V(推奨品)

※バッテリーの搭載状態については直接攻撃が加わらないよう配慮

<脚機構>

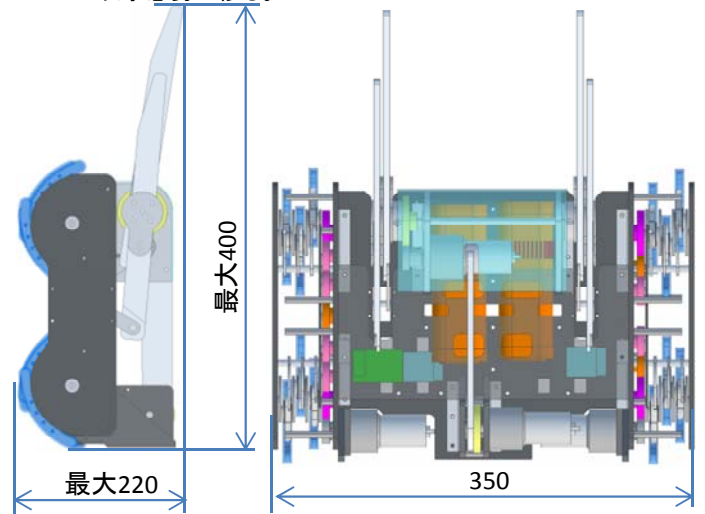
ヘッケンリンクを採用。

120度位相をずらした3個の脚先を一組とし、片側に前後一組ずつ配し、合計12本の脚で歩行を行う。



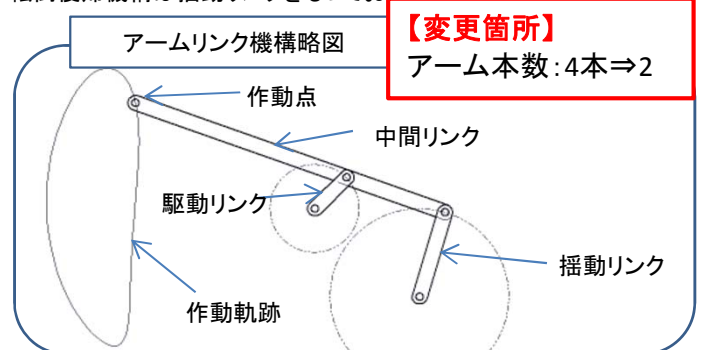
試合開始時は縦220mm、横350mm、高さ400mm

スタート台に倒立状態で設置後、モーター駆動により転倒し、攻撃態勢に移る。



<腕機構>

・揺動リンクを持つアーム(4本)にて相手を持ち上げる。(略図参照)アームは2本ずつ180度位相をずらしており、相手を持ち上げた際の支えを兼ねている。アーム駆動時に先端が高さ20cmの位置を通過する構造でその軌跡は2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通る。
 ・転倒復帰機構は揺動リンクをもっており、転倒復帰にのみ用いる。



【変更箇所】

アーム本数:4本⇒2

