

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

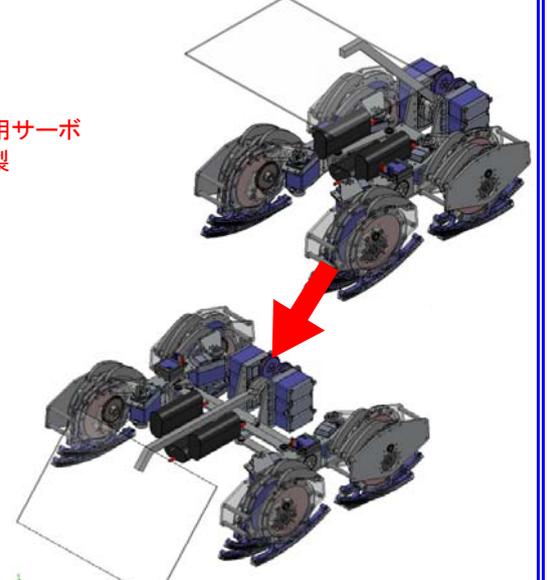
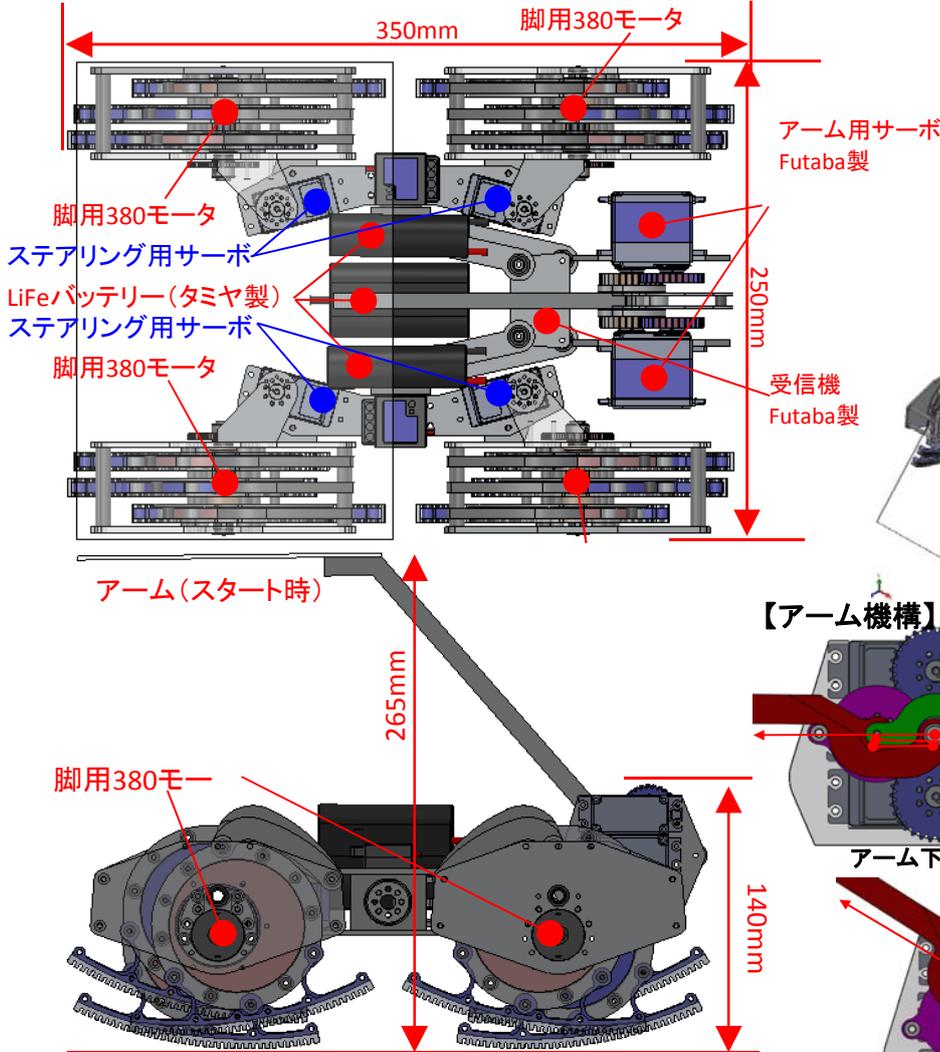
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) タテツキタロウナインティーン ロボット名 タテツキタロウXIX 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) フタバデンシコウキョウカブシカイシャ 双葉電子工業株式会社
---	---

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。

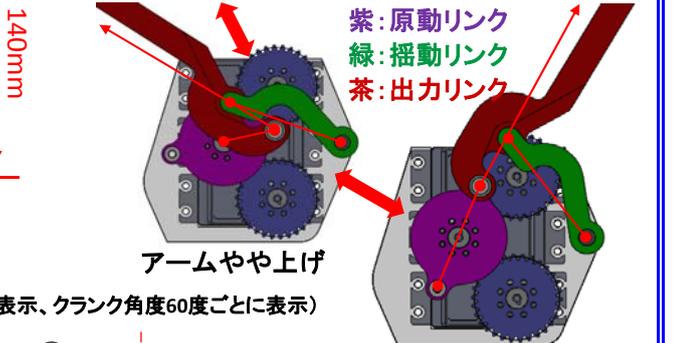
【スタート時 平面図(上)／側面図(下)】

【スタート時(上)スタート後展開(下)】

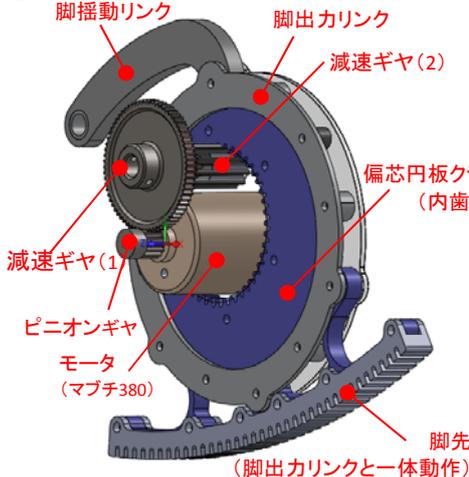


【アーム機構】(図上左が機体前方向。手前側のサーボは省略)

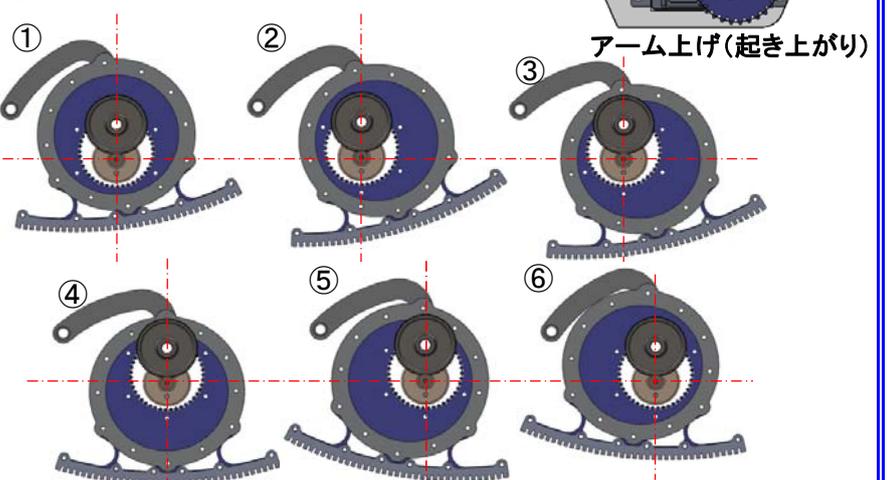
サーボの出力軸に原動リンクを取り付け、ヘッケンリンク機構でアームを動かす。サーボはアーム左右に各3個の計6個、3個ずつ出力軸をギヤで連結して動力を束ねて使用する。アーム下げ位置での高さが140mm、スタート時の高さが265mm。この間を任意に移動できる。



【脚機構】(1枚のみ表示)



【脚動作】(1枚のみ表示、クランク角度60度ごとに表示)



偏芯円板クランクを使った4節リンク機構。中空のクランク軸の中にモータを納めることで脚全体の幅を小さくする。