

5月27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) アマツトルーキルト

ロボット名 天 Trugbild

すでに提出しているエントリーシートと同じ事

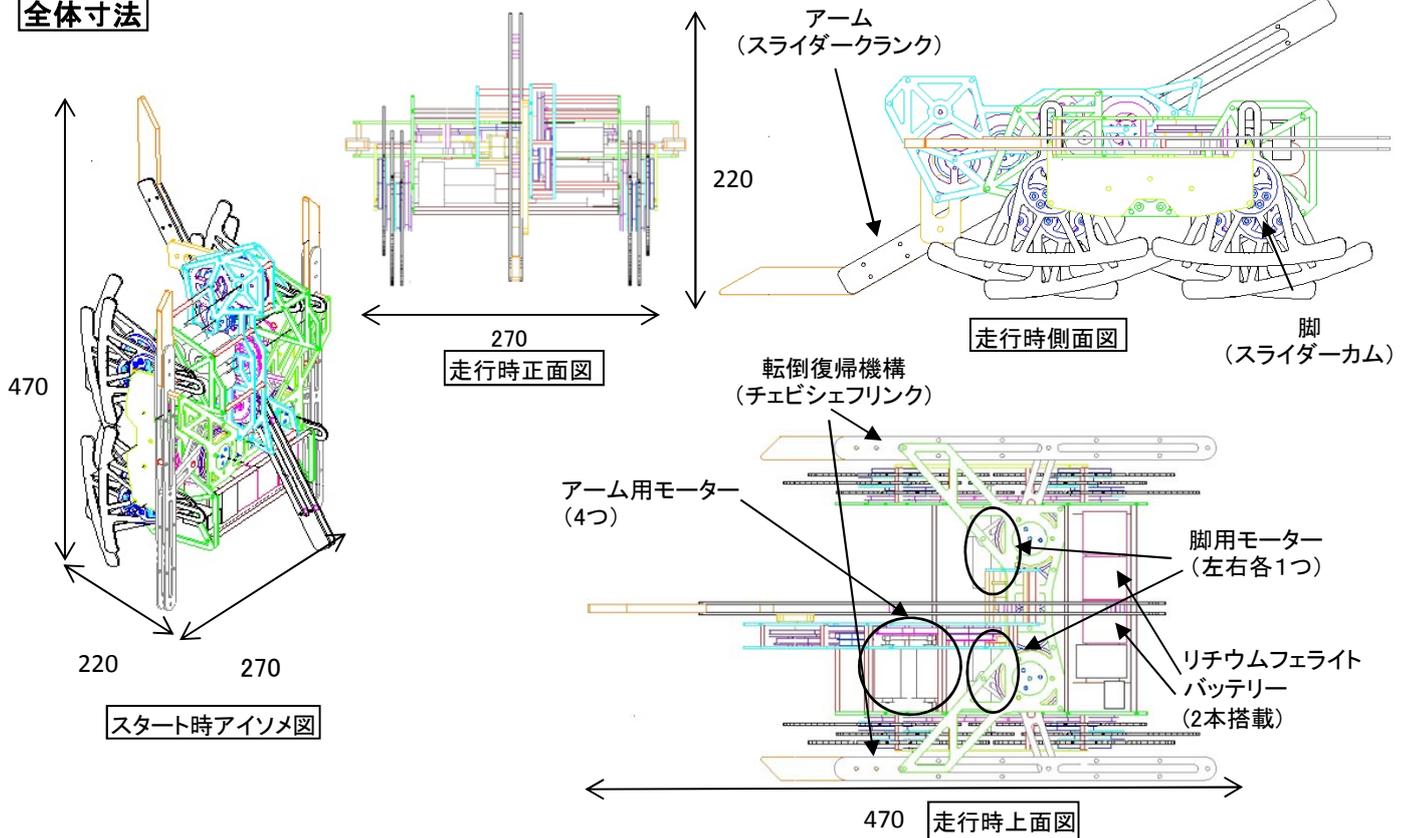
キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ)

(フリガナ) "アルアルエステー オービー(リツメイカンダイカクロボットキョウ)

"RRST OB(立命館大学ロボット技術研究会OB)

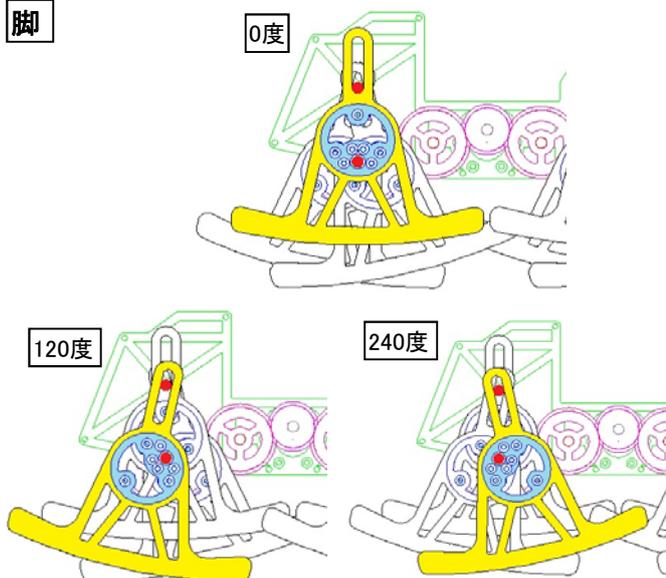
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

全体寸法



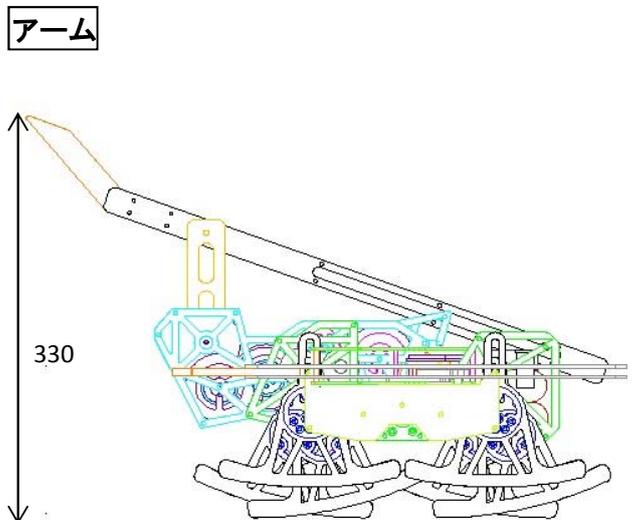
- ・全体図、スタート時は上図のようになる。スタート時(計測時)は縦220mm×横270mm×高さ680mmとなる。
- ・重量はバッテリー、回路込みで3250g。駆動モータはすべてマブチ380モータであり、脚左右一つずつ、アームに4つ並列し、合計6つ使用する。
- ・バッテリーは6.6V リチウムフェライトバッテリーであり、2本直列し、13.2Vで駆動する。

脚



- ・脚はスライダークカム機構を用いた3層120度位相で、4脚となる
- ・モーターからの出力を歯車を使って前後の脚に伝達する。

アーム



- ・アームの最大高さは330mmとなり200mmを容易に超えることができる。

5月27日(金)必着

ロボットの基本設計書

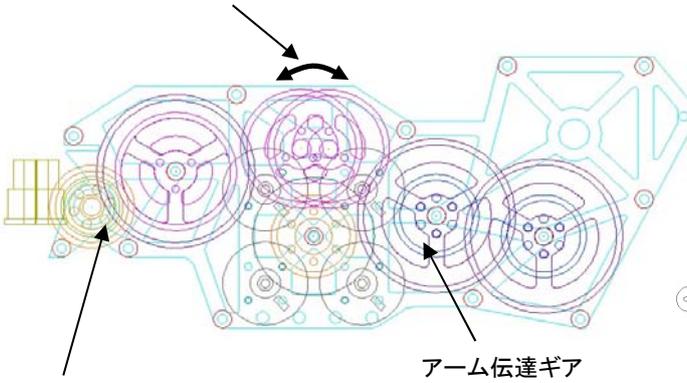
添付

Ver1.0

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。

アーム

可動ギア  
(固定ギアの回転方向によって  
左右に移動し、メイン・サブの  
伝達ギアと噛みあう)



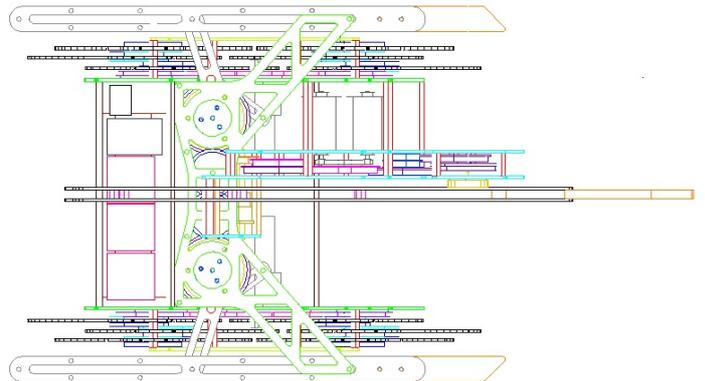
転倒復帰機構伝達ギア

アーム伝達ギア

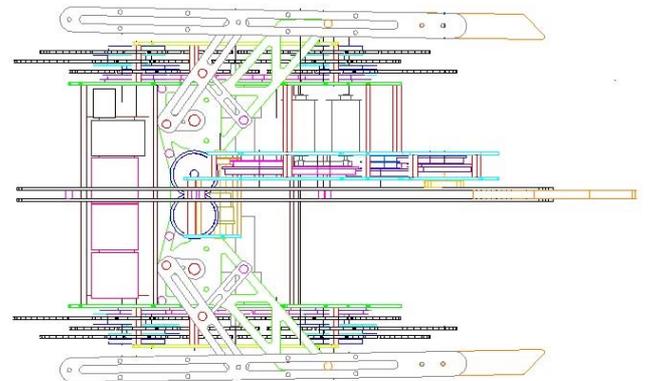
- ・アームの構造はスライダクランク機構用いたアーム。
- ・モーターからの出力を歯車を使用してアームに伝達する。
- ・モーターの正転逆転で可動ギアが左右に動くことで、アームと転倒復帰機構を切り替える。
- ・部品の先端はR1.5以上(アーム先端はR3.0)でフィレットする。
- ・転倒復帰機構はチェビシェフリンクを用いて左右前後に移動し、転倒した機体を復帰させる

転倒復帰機構作動軌跡

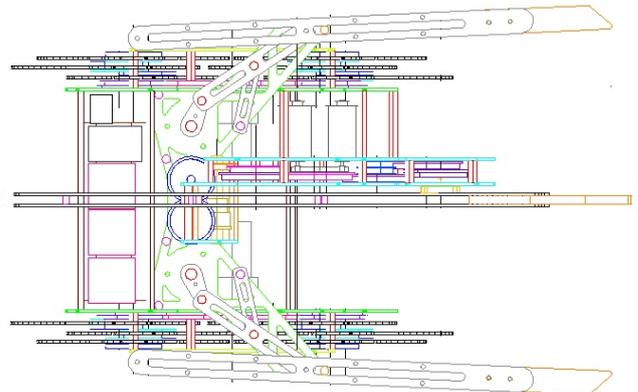
0度



120度

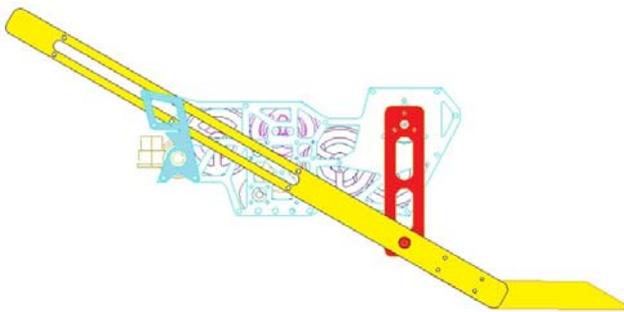


240度

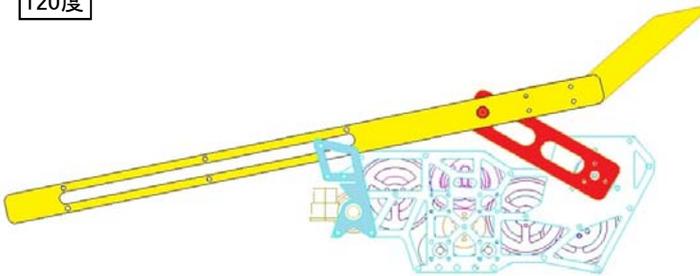


アーム作動軌跡

0度



120度



240度

