

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

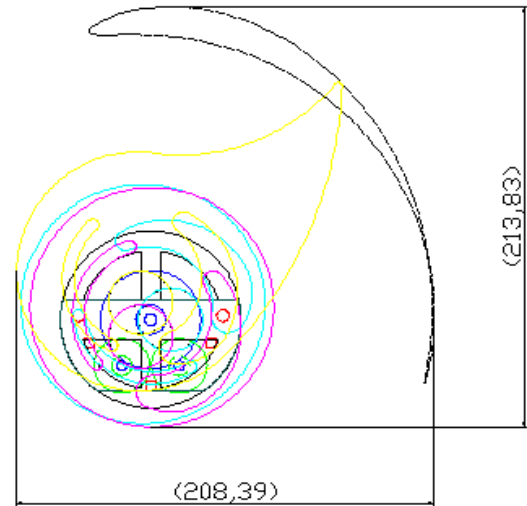
Ver1.0

|   |  |
|---|--|
| ロボット名(フリガナ)15文字以内<br>(フリガナ) ヒデヨシゴウコウサキビシメ<br>ロボット名 日の出4 ( ${}^+0.001$ )号<br>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)<br>(フリガナ) カブシキガイシャヒデセイサクシヨ<br>(株)日の出製作所 |
|---|--|

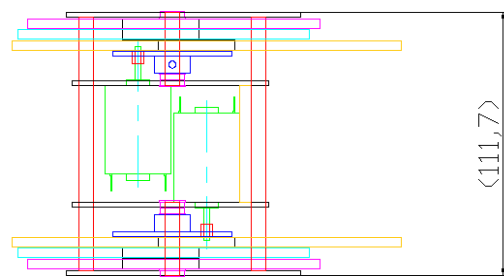
【スペック】

- ・脚構造:スライダヘッケンリンク
- ・腕構造:脚(スライダヘッケン)一体型
- ・寸法(幅×奥行き×高さ)  
約112×209×214[mm]  
※図1、図2参照
- ・重量:800[g]
- ・380モーター:2個
- ・バッテリー:アルカリボタン電池
- ・安全性:各部バフ研磨仕上げによるバリ取り、R加工

[図1]



[図2]



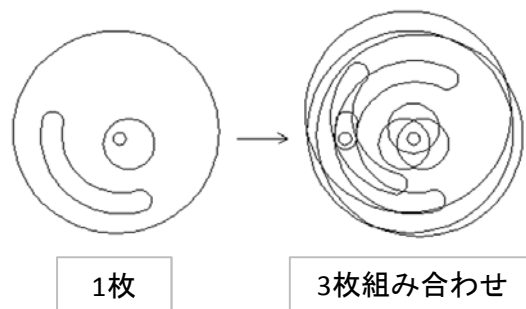
●腕機構

- ・脚板との一体型
- ・アーム上昇時は地面から213mm以上を通過可能
- ・モーターRS304MD-FFを1個設置
- ・相手の下にもぐりこむ

●脚機構

- ・120°位相をずらした3枚 ※図3参照
- ・スライダヘッケンリンク機構
- ・3枚×2カ所、計6枚の脚を配置
- ・各脚ユニットに380モーター1個ずつ、計2個設置
- ・転倒判定のない丸型形状
- ・リングを傷つけないようにゴムシートをはりつける

[図3]



【特徴】

- ・脚板、アーム **一体型**
- ・リンク機構を用いた **二足歩行(旋回性◎)**
- ・ボタン電池使用により過去 **最小、最軽量**
- ・電装系カバーを **3Dプリンタ**にて自社作製  
→ **軽くて丈夫**
- ・脚の接地面積を大きくし、**スピード**を出す

