

5月27日(金)必着

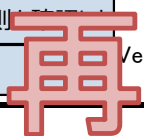
ロボットの基本設計書

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

添付あり

Ver1.0

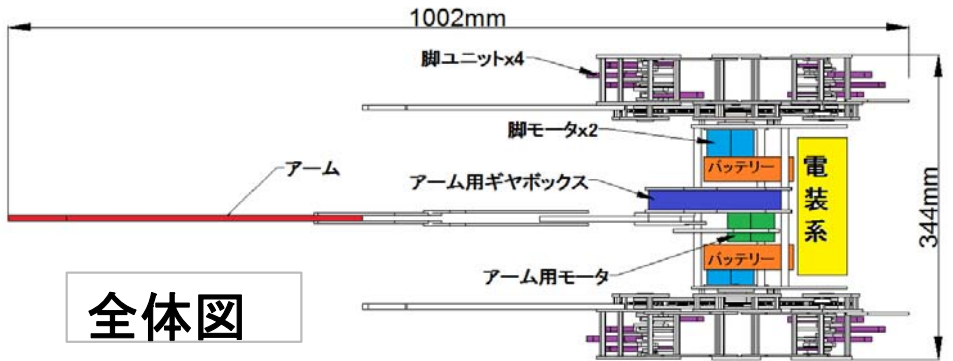


ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ストライカー ロボット名 Stryker すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) ケーエイチケーハグルマコウホウ/タイトウダイカクオービー KHK歯車工房/大同大学OB
--	---

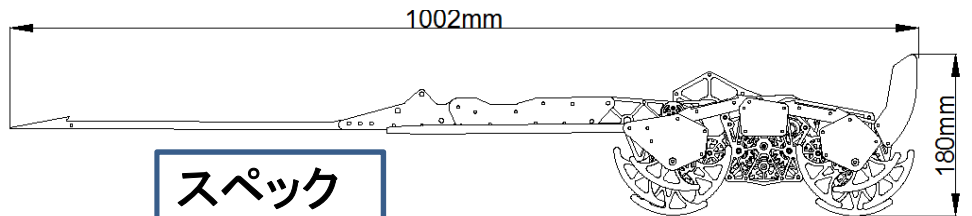
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

機体概要

待機時図の様に計測、待機時はアームの一部を折り曲げ、ルール規定のサイズに収める。脚部にサスペンションを搭載により、不整地での高い走破性かつ機体の安定性を向上させています。アーム可動図の様にアームが20センチメートルの高さを任意に超えることが可能である。また、アームの形状はロッドからシールドなどを用意し、対戦相手によって換装を行える。(換装後もルール規定サイズに収める。)



全体図

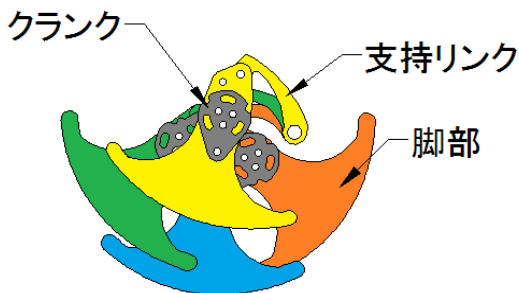


スペック

横幅	344mm
全長	1002mm
高さ	180mm
奥行き(待機時)	201mm
高さ(待機時)	581mm
使用バッテリー	lifeバッテリー6.6vx2
脚用モーター	マブチ380モーターx4個
脚機構	ヘッケンリンク
アーム用モーター	マブチ380モーターx4個
アーム機構	台形四節リンク
重量	3.29kg

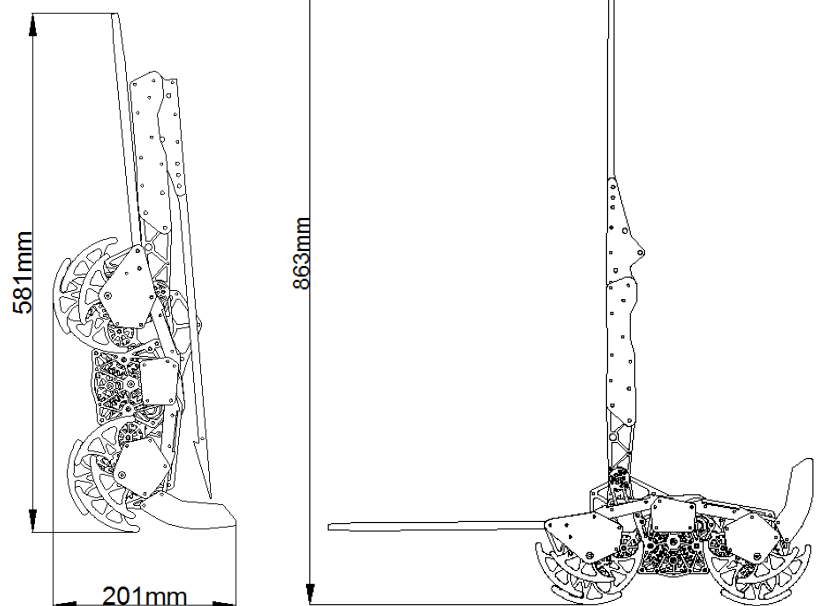
アーム可動図

脚機構



脚部はヘッケンリンクを用いて、90度ずつずらした4枚の脚で1セットとし、4セット16脚で歩行します。

待機時図

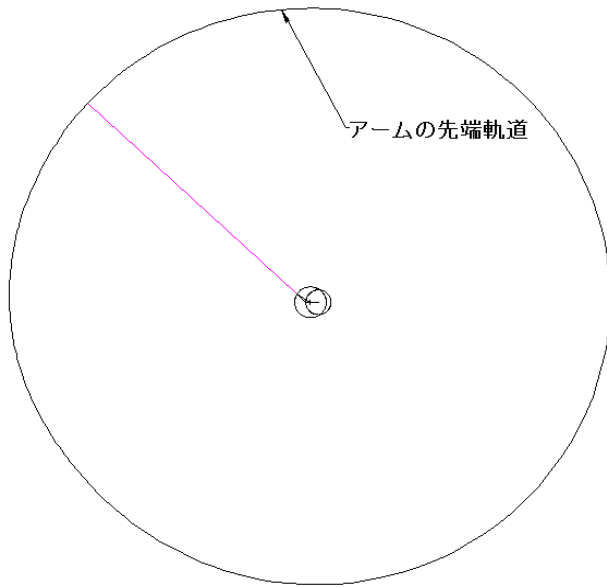


5月27日(金)必着

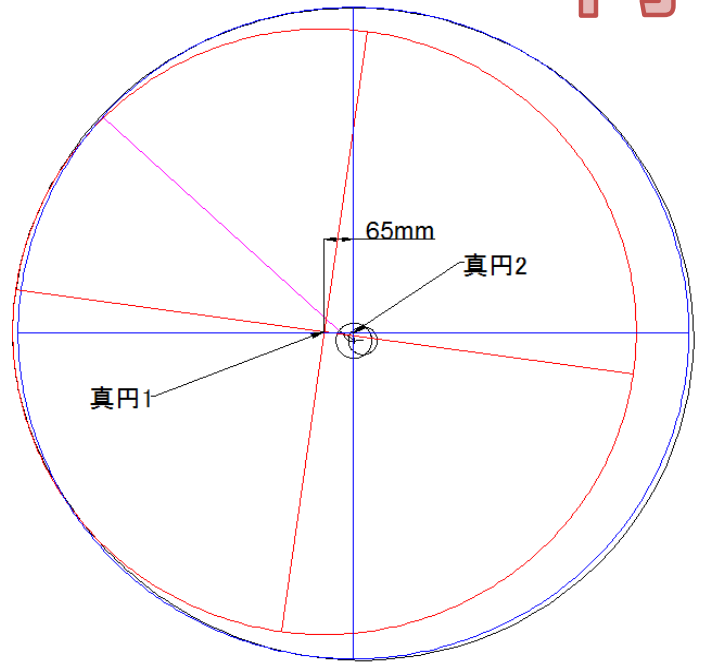
ロボットの基本設計書

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。

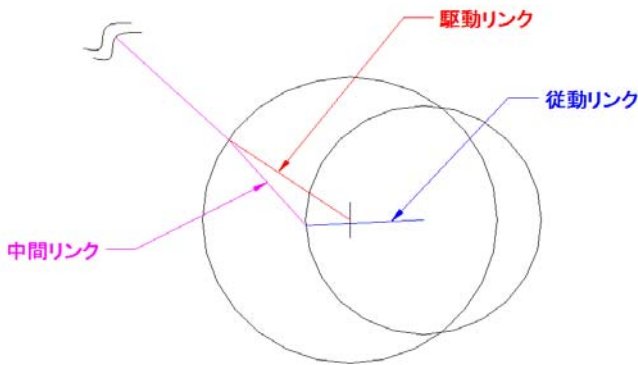
添付再 er1.0



アーム先端軌道図



真円1と真円2の比較図



リンク部拡大図

アーム機構

アーム機構は台形四節リンクによる揺動リンク機構を利用し、従動リンクが一定の範囲を揺動します。接続部はすべて回転軸で接続されており、中間リンクの延長部で攻撃を行います。またこのリンクが2点以上の充分に間隔の空いた円弧中心を持つ連続した曲線を通ることが出来る。(真円1と真円2の間隔は65mm空いています。)

上の矢印 アームを下げる動作
 下の矢印 アームを挙げる動作

アーム上下動作図

