

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 Ver.1.0
 添付あり

再

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) メカロボくん ロボット名 メカロボ君 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) コジンスカ 個人参加
----------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------

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。

※変更点

バッテリーをニッケル水素充電電池からリチウムフェライト充電電池に変更
 アーム形状の変更とそれに伴う機体図を修正。

・ロボットの詳細

・機体寸法(スタート時)

全幅345mm × 全長245mm × 高さ270mm

・機体重量 3200g

・脚機構 チェビシエリンク

・脚機構駆動モータ

タミヤギヤードモータ380K × 2

・アーム機構 4節リンク

・アーム機構駆動モータ

RCサーボモータ × 2

・バッテリー リチウムフェライト充電電池

・ロボットの制御

ロボットが歩行しているように見せるため
 マイコンで脚機構とアームを連動させます。

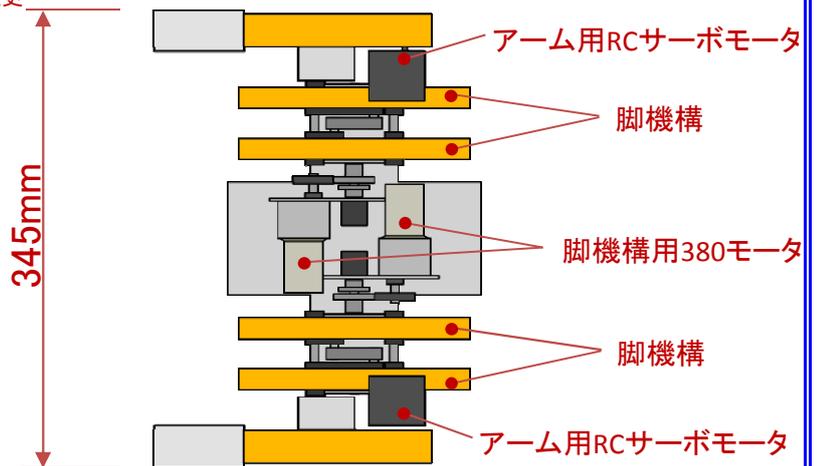
・制御マイコン arduino Uno R3

・使用センサ ロータリーエンコーダ

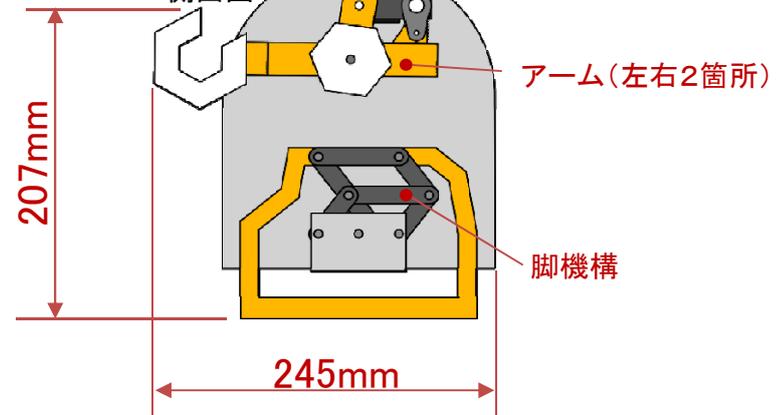
フォトマイクロセンサ

・機体図(スタート時)

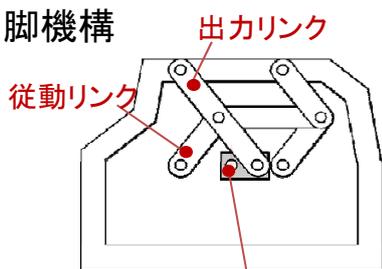
平面図



側面図



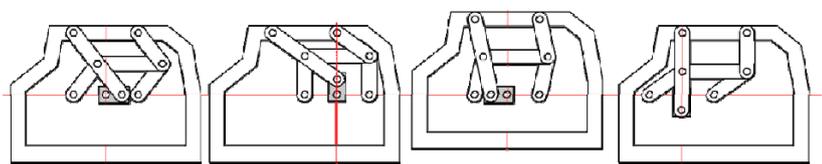
・脚機構



クランク(駆動リンク)

1ユニットの脚は180度位相×2で構成されています

・脚機構動作図



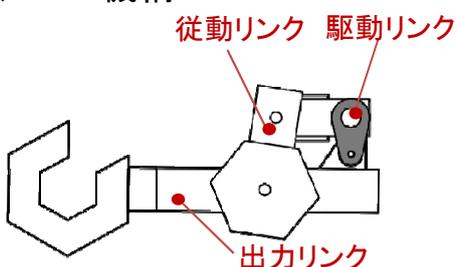
クランク角度0度

90度

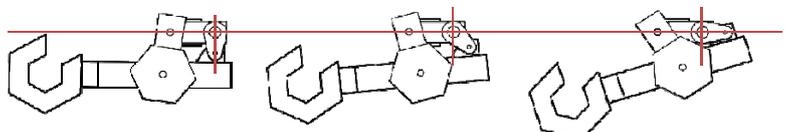
180度

270度

・アーム機構



・脚機構動作図



アーム高さ最大

中間

最低