

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。

競技規則を確認済み

添付あり



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ケイサンイチヨンジユウキウシキ ロボット名 K314-49式 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) ヨコミゾタヨシ 横溝忠善
--	--

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。

貼り付け画像の背面が黒色ですと、印刷をした際に見えにくくなる可能性があります。

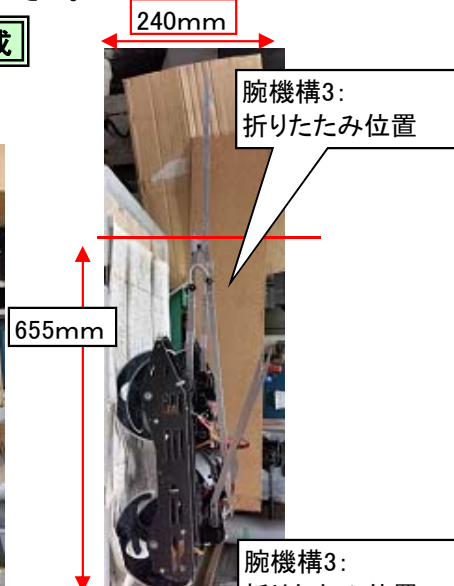
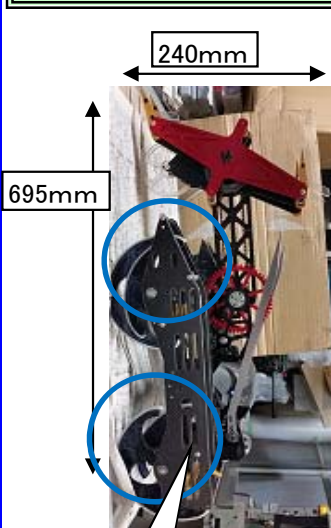
図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※このページには必ず基本設計書を記入してください。

※2ページ以上になる場合(添付シート利用可)は、右赤枠の注1をお読みください。

上記文章を削除してご使用ください。

スタート姿勢と寸法・構成



脚機構:
ヘッケンリンク
120度位相x4

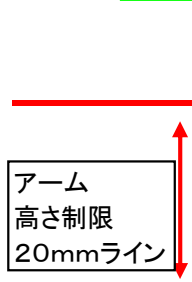
- 各種仕様**
- ・寸法: 900 × 345 × 240mm (スタート時 695 × 345 × 240mm)
 - ・重量: 3300g以下
 - ・腕機構1: ロッド(スライダリンク機構)
 - ・腕機構2: ブレード回転(スライダリンク180度位相2層)
 - ・脚機構: ヘッケンリンク120度位相
 - ・バッテリー: ORION Life 2200-6.6V 2本
 - ・電装: 2.4GHz R617FS, MC402 4個
 - ・使用モータ: 380モータ8個使用
 - ・主攻撃腕を相手によって換装します
※ロングロッド(腕機構3)、回転アーム(腕機構2)

横から

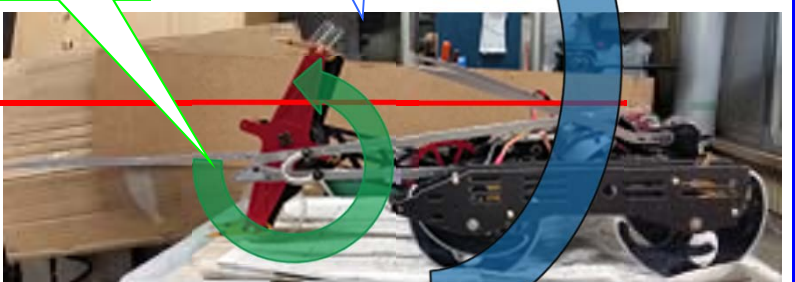
アーム作動面は基準の200mmを

- ・腕機構1: ロッド
- ・腕機構2: ブレード回転
- ・腕機構3: ロングロッド

各機構とも任意のタイミングで越えられるように設計してあります



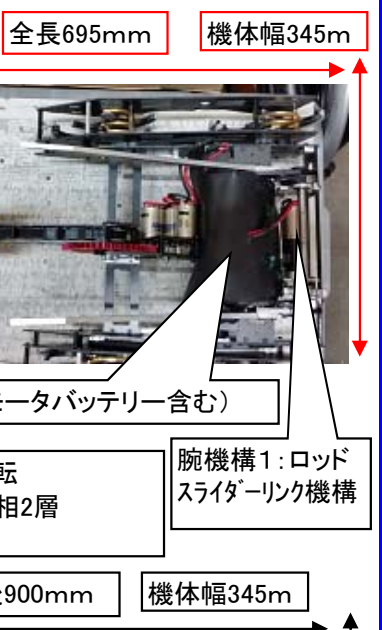
腕機構2:
軌道イメージ



腕機構3: ツインロングロッド
スライダリンク機構
※複数の長さのロッドを相手に合わせ換装します
※上記アームと換装します

腕機構3:
軌道イメージ

スタート姿勢・後ろから



腕機構3: 折りたたみ位置
全長655mm、変形後900mm 機体幅345mm

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。

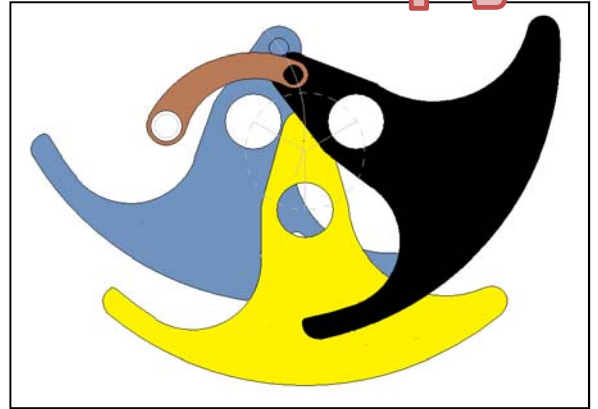
添付再

Ver1.0

腕機構1、2・脚機構の説明

脚機構の概要 (右記画像より)

青、黄色、黒3枚の板を120度位相で接合したクランクで繋ぎ合わせ、それらを回転させます。
 その時に茶色のヘッケン節で青、黄色、黒の脚板を拘束し、ヘッケン節を遙動運動させることにより、脚板は連続した往復運動になり歩行を可能にします。

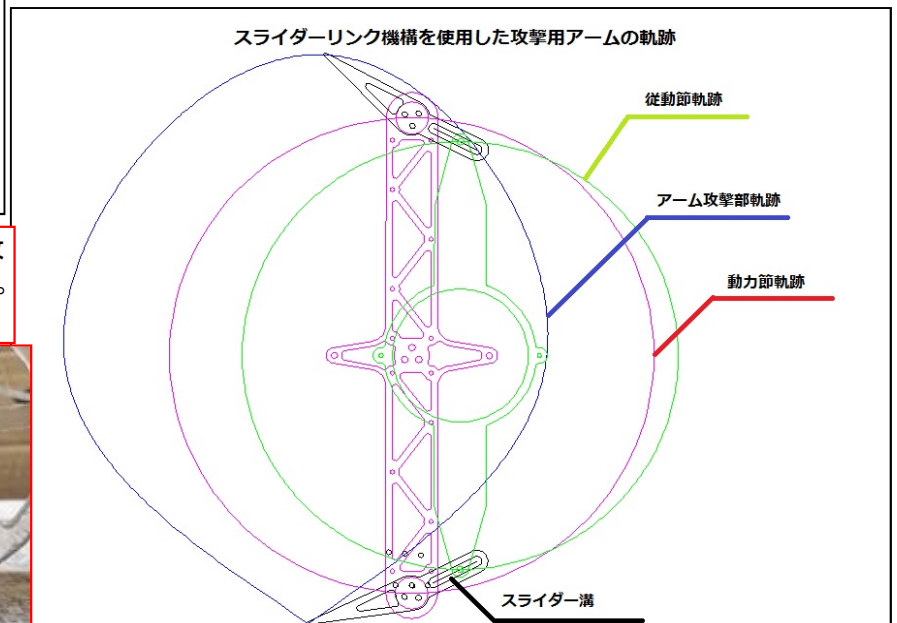


腕機構2:

擬似ブレード回転クランク

動力節と従動節軌道の直径差を攻撃部スライダー溝で吸収する事により、攻撃部軌跡を揺動運動にしています。

攻撃機構から爪を生やし、伝達機構への攻撃時の接触を無くす機構を付け加えました。



腕機構1,3: ロングロッド, 復帰用アーム

動力節の動きを攻撃部に伝え、固定されたスライダー軸を支点に攻撃部が揺動運動を下写真①②③のようにします。
 基本的には擬似ブレード回転クランクと機構は同じです。

※本書類に記載されている写真は構成を伝える為のイメージです。

