

5月27日(金)必着

ロボットの基本設計書

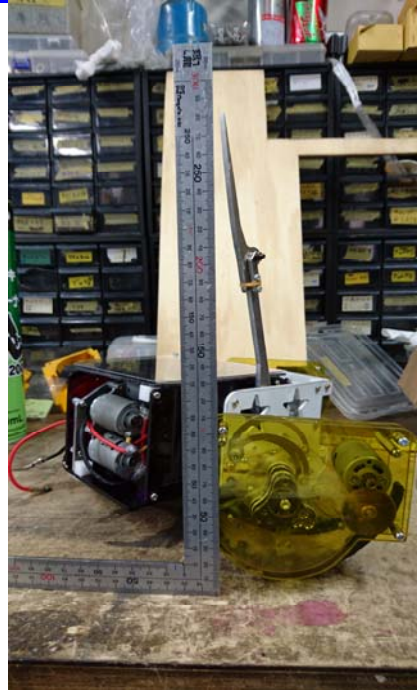
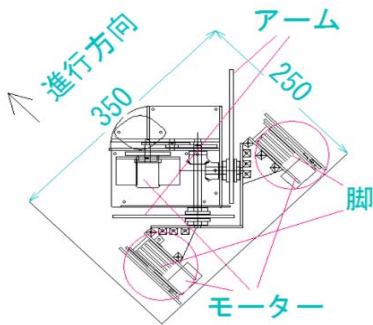
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

競技規則 Ver1.0  
 添付あり

再

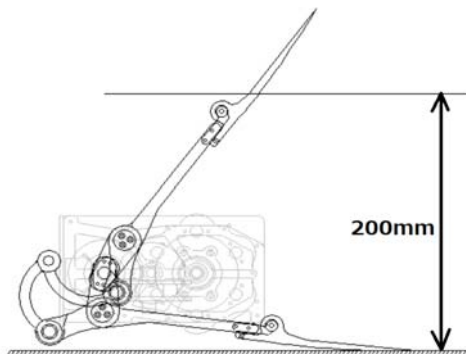
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) リターンオブエフ ロボット名 return of f すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) チュウオウダイガクセイミツキカイコウガクケンキョ 中央大学精密機械工学研究部
--	--

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。



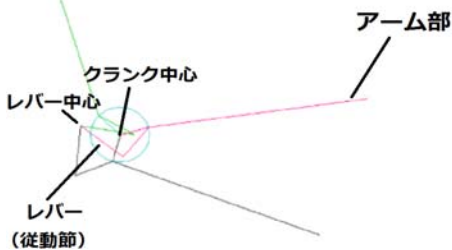
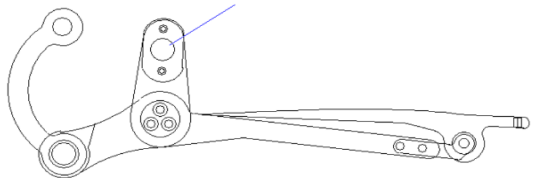
機体スペック

- ・脚機構: ヘッケンリンク機構
- ・アーム機構: 四節リンク機構
- ・モーター: タミヤもしくはマブチの380モーター
- 脚4つ アーム5つ
- ・スタート姿勢は左図の通り
- ・バッテリー Li-Fe 6.6V
- ・質量は3300g以内



アーム機構

- ・アームは右図のように200mmを任意のタイミングで超えることができる
- ・スタート時、片方のアームを折りたたむことで規定の大きさに収まるようにする
- ・アームは2種類以上の円(楕円)を持つ軌跡を描く



脚機構

- ・ヘッケンリンク機構を用いて3枚の脚を120°ずつ位相をずらして配置する
- ・軌跡は以下の通り
- ・この脚ユニットを2つ機体に配置し前方に支えを付けることでバランスを保つ

