

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

(フリガナ) ロテム

ロボット名 ロテム

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) トウキョウデンキダイガクシドウセイギョケンキュウブ

東京電機大学自動制御研究部

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。

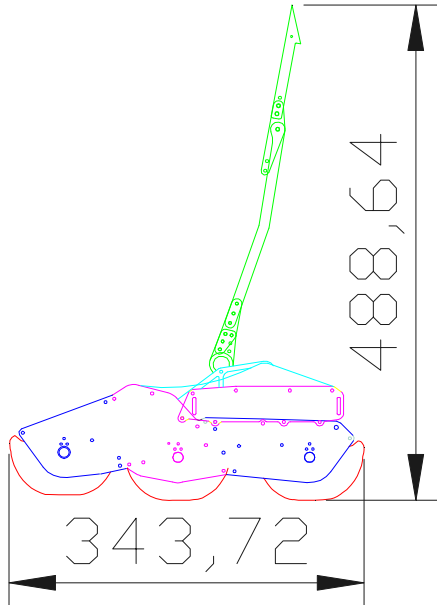


図1・スタート時の図

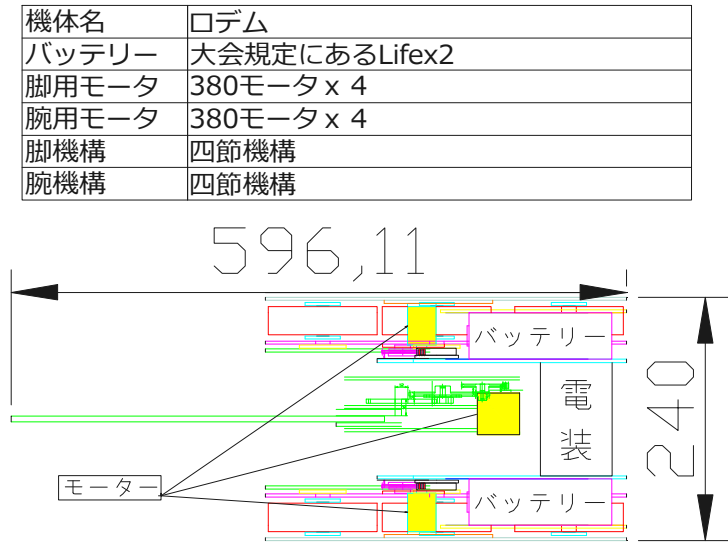


図2・上からの図

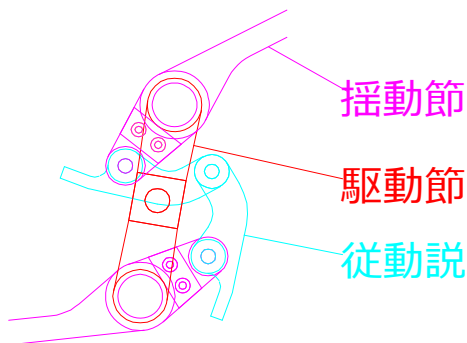


図3・アームの機構拡大図

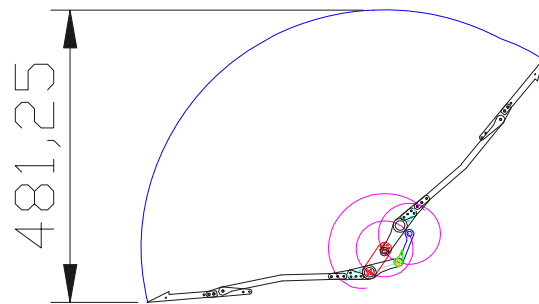


図4・振り上げと軌跡

アームは四節リンク機構により揺動運動します。  
 駆動リンクは180°までしか回転せず、それに従って動くアーム先端は160°までしか動きません。  
 アームの先端は地面から約481mmまで移動し、任意に200mmの高さを通過できます。  
 またアームの先端軌跡は複数の円弧が組み合わさった軌跡になっており、  
 2点以上の充分に間隔の空いた円弧中心を持つ曲線を往復するため、規定を満たしている。  
 アーム先端はフィレットをかけてあり、安全面に考慮してある。  
 これまでの自作ロボと違い前足がサス可動する

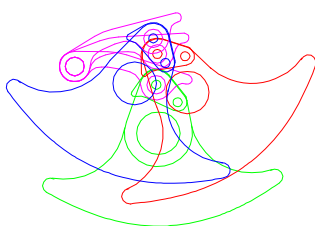


図5・脚の基本構造

脚は120°クランクを利用した、四節リンク脚を利用します。  
 三枚1セットのユニットを6セット用い、計18枚の脚で移動する  
 脚の軌跡は回転軸の中心を覆ってはいない

全長	596.1mm
高さ	137mm
横幅	240mm
スタート時	
全長	343.7mm
高さ	488.6mm
横幅	240mm
重量	3297g