

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。

☒ 競技規則に準拠
☐ 添付あり

再
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) カズラマークイレブン

ロボット名 カズラ mark XI

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) タザキユウイチ

田崎 勇一

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。

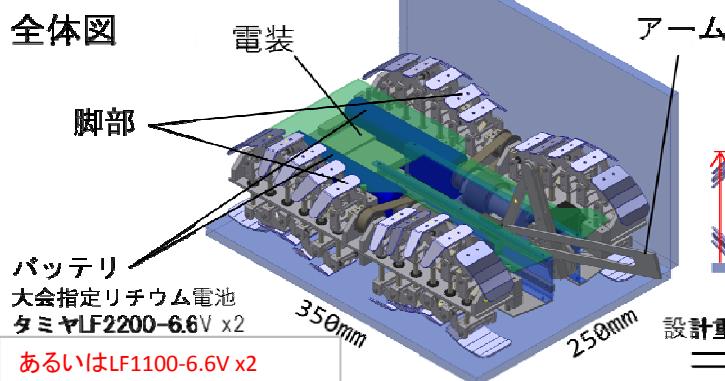
図面・画像を貼り付ける場合は、黒色の背面はなるべく避けてください。

※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。

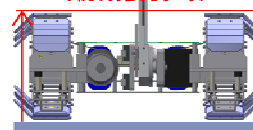
上記文章を削除してご使用ください。

全体図

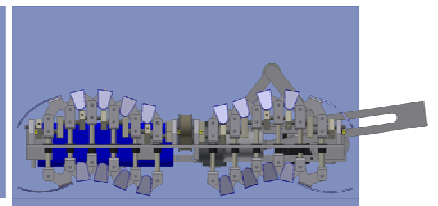


正面図

全高113mm
(初期姿勢時)



側面図



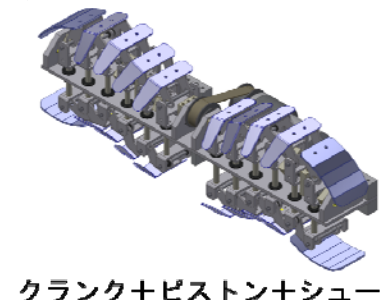
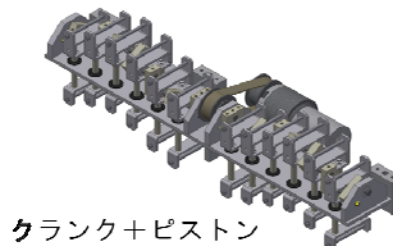
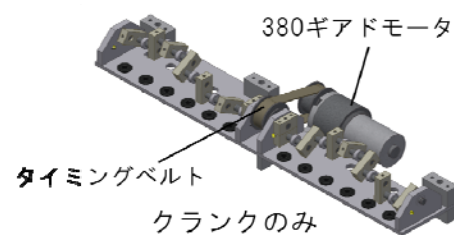
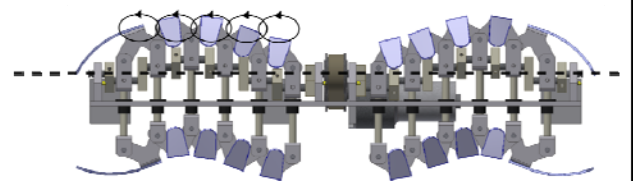
設計重量: 3100g

脚機構

60度位相差の12連直列クランクでピストンを上下させ、さらに隣接するピストンに足部(シュー)を連結します。足部が位相差のついた揺動をすることで生じる進行波で推進します。足に大きな横幅があるので、高い踏破性が期待できます。

ルールへの準拠

- 各足の軌跡はクランク回転軸を囲いません。
- 各足は局所的な往復運動をするのでクローラとは異なります。



アーム機構

ロボットサーボに接続された駆動リンクの往復回転運動がリニアガイド部の往復直動運動を生成します。さらにリニアガイドテーブルに接続された作動リンクが、駆動リンクとの転がり対偶によって揺動運動を生成します。

ルールへの準拠

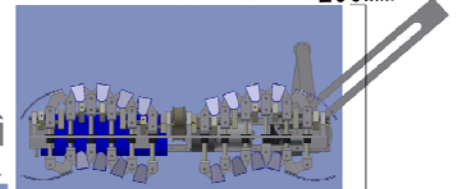
- 先端は鋭利ではないため負傷の心配はありません。
- 駆動リンクの次段は回転対偶です。
- 作動リンク先端は二点以上の回転中心を持つ曲線軌跡を描きます。
- アーム最大伸展時において作動リンク先端は地面から高さ20cm面を通過します。
- サーボは有限回転です。

アーム収納時 (初期姿勢)



アーム伸展時

200mm



ロボットサーボ
Futaba RS405CB

