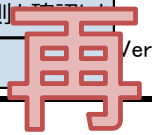


5月27日(金)必着

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。

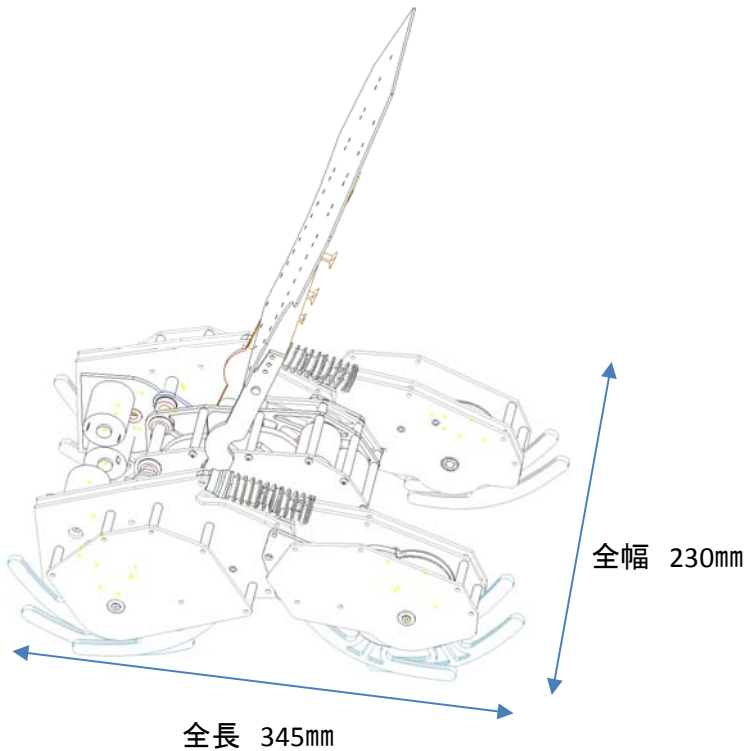
競技規則 Ver1.0
 添付あり



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) アンリエット ロボット名 幻 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) リツメイカンダイカクロボットキジュツケンキュウカイ 立命館大学ロボット技術研究会
--	--

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。

全体図(スタート時姿勢)



モータはマブチ380モータを計7個使用
 (脚ユニット4個、アームユニット3個)

バッテリーは大会規定に準拠した既製品
 LiFeバッテリーを使用
 (13.2V 2200mA~3200mA)

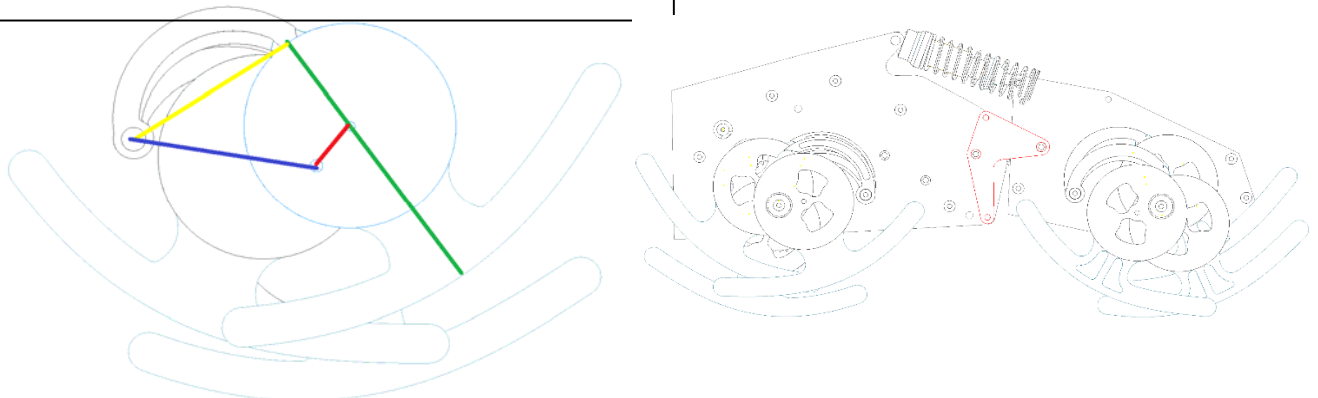
重量3300g以内

脚はサスペンションを搭載している。

脚機構

赤: 原動節 緑: 揺動節
 黄: 従動節 青: 固定節

以上の四節リンクを使用したカムヘッケン機構を120度ずつずらした位相で三層組み合わせたものを1セットとし4セット内蔵する。
 下図参照 マブチ製380モータを4個使用。



5月27日(金)必着

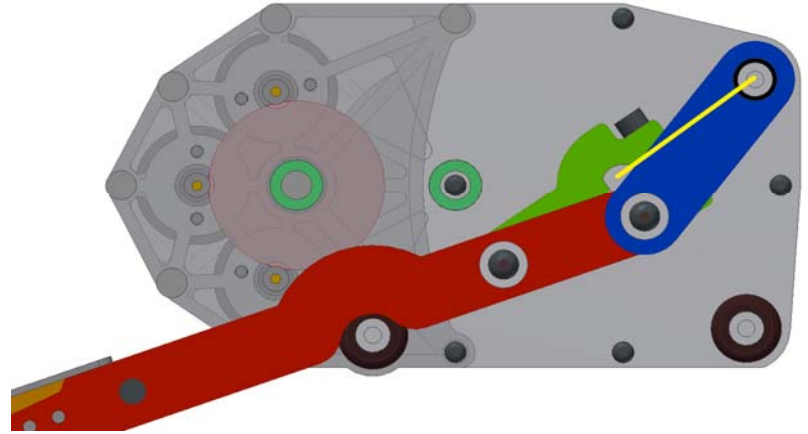
ロボットの基本設計書

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。

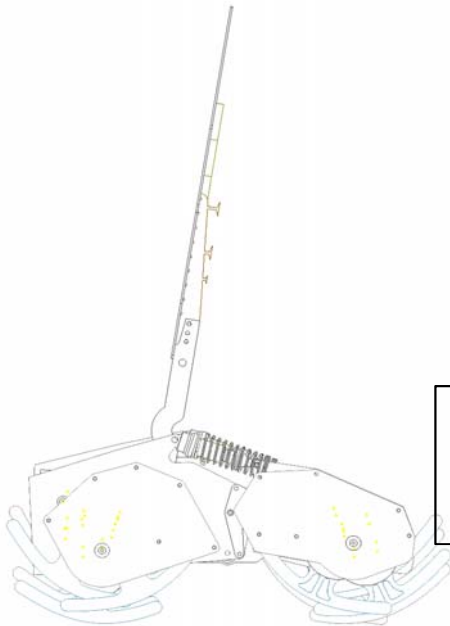
添付再 er1.0

アーム機構

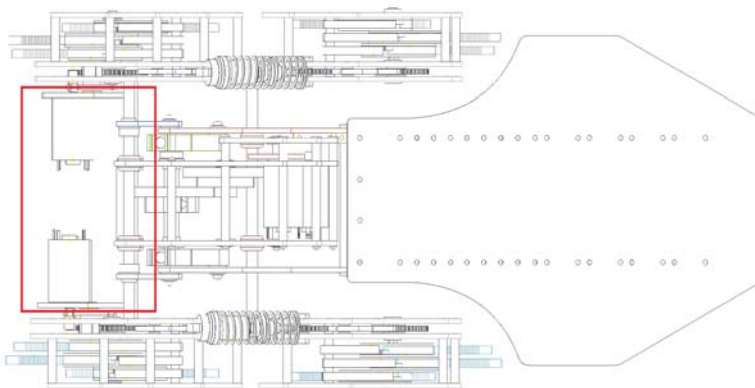
赤:揺動節 緑:原動節
黄:固定節 青:従動節
の四節リンクを使用。
マブチ製380モータを3個使用。



安全に考慮し各所にフィレットをかけています



アームを上げた時の全高は510mmとなり200mmを超えることができる。
アームを除いた高さは150mmである。



赤枠にlifeバッテリーを含む電装関係を収納