

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。

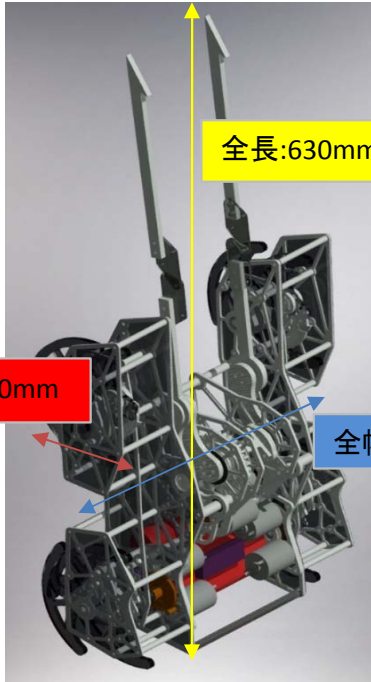
競技規則を確認した

添付あり

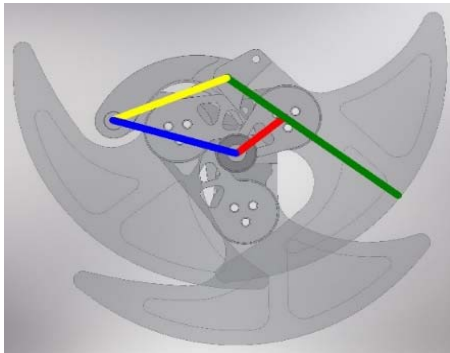
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) <b>リセンサー</b> ロボット名 <b>突</b> <small>すでに提出しているエントリーシートと同じ事</small>	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) <b>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</b> <b>立命館大学ロボット技術研究会</b>
--	--

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。



←機体全体像  
スタート時姿勢、寸法は左図記載の通りである。  
重量 3300g以内  
モータ 大会規定に準拠した マブチ380モータ8個使用(足4個 アーム4個)  
バッテリー 大会規定LiFeバッテリーX2を使用(13.2V, 2200mA~3200mA 既製品)  
スタート、計測時は立てた状態で行う。



←足機構  
赤:原動節  
青:固定節  
黄:従動節  
緑:揺動節...接地部 歩行を行う  
以上の四節リンクから構成されたヘッケンクランク機構を、120度位相で三層組み合わせ、それを四セット内蔵する。(各節に関しては左図参照)

腕機構  
赤:原動節 青:固定節  
緑:揺動節...攻撃部 黄:従動節  
(色分けは添付シート記載)  
①四節リンク機構を用いたツインロッドアーム。  
マブチ社製380モータを4個使用。  
②四節リンク機構を用いたシールドアーム。  
マブチ社製380モータを4個使用。  
\*二種類のアームを容易に換装することができる。  
いずれのアームでも、リンク構造は同じであり、また、最高点の高さは200mmを図のように超えることができる。



①:アーム高さ:570mm



②:アーム高さ:502mm

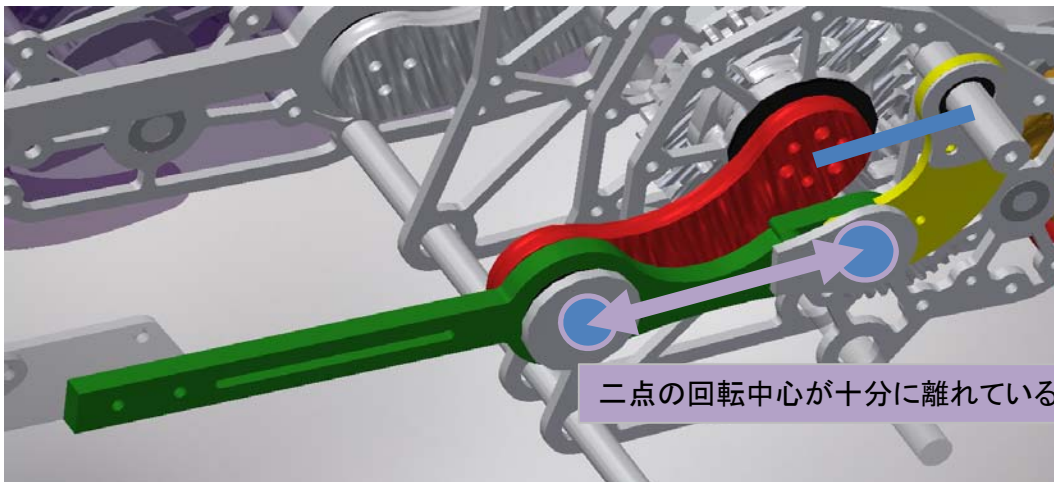
5月27日(金)必着

ロボットの基本設計書

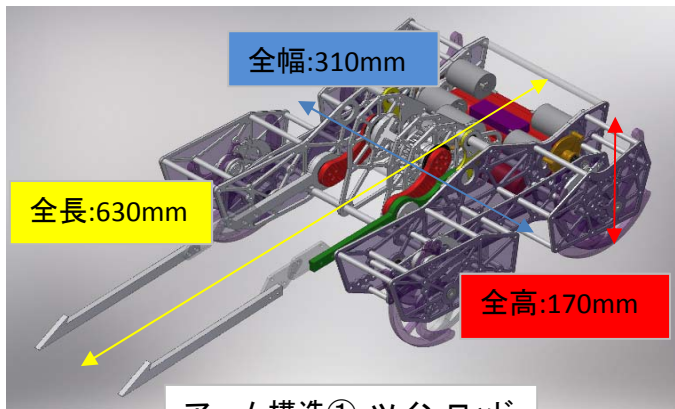
添付

Ver1.0

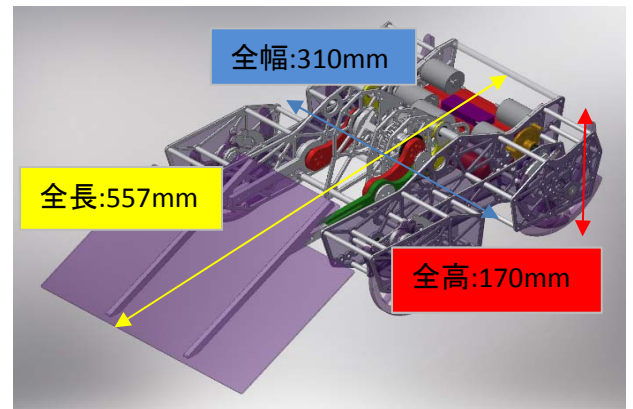
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。



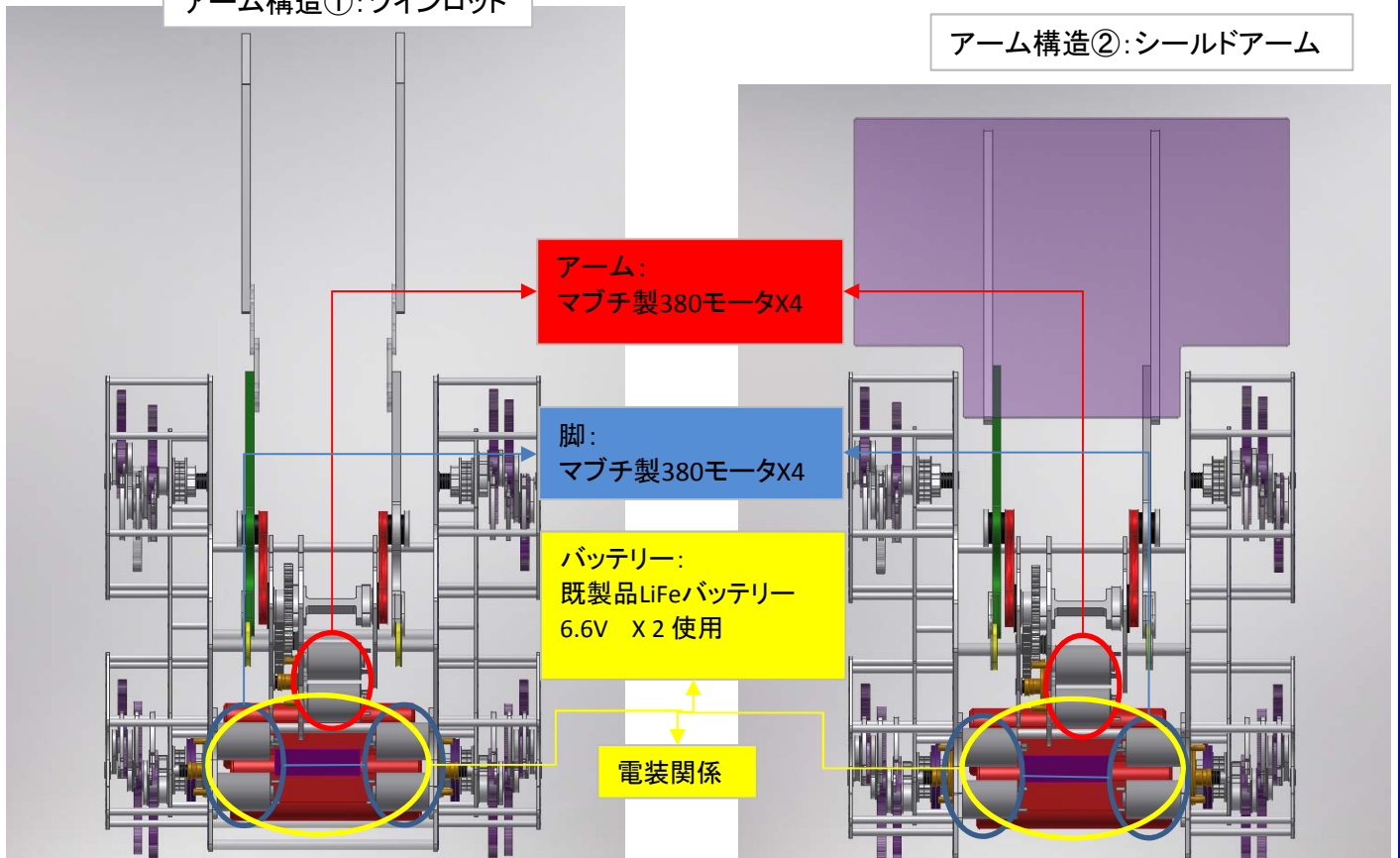
アーム構造  
 ①・②共に左図の四節リンクを用いる。  
 赤:原動節  
 青:固定節  
 緑:揺動節・・・攻撃部  
 黄:従動節  
 の四節を色分けして示す。



アーム構造①:ツインロッド



アーム構造②:シールドアーム



\*いずれのアームも安全面の考慮のため、各所にフィレットをかけてあります。