

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

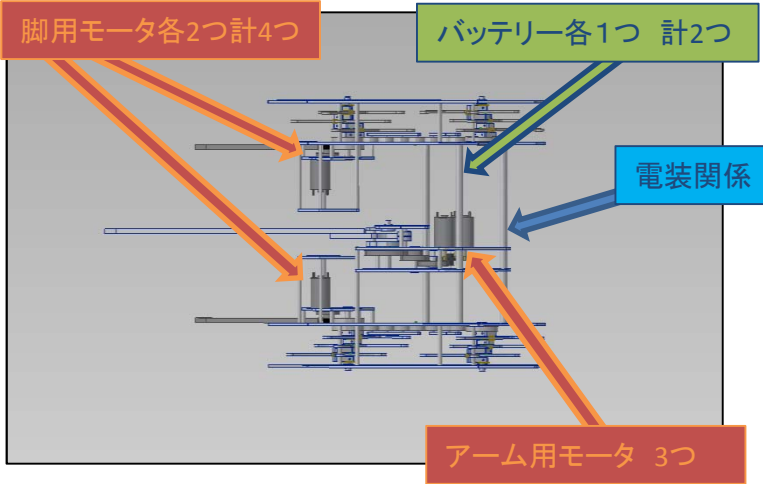
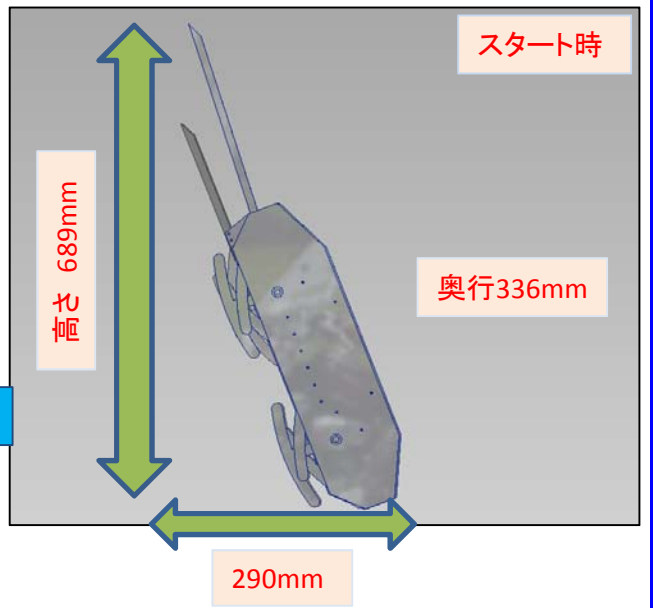
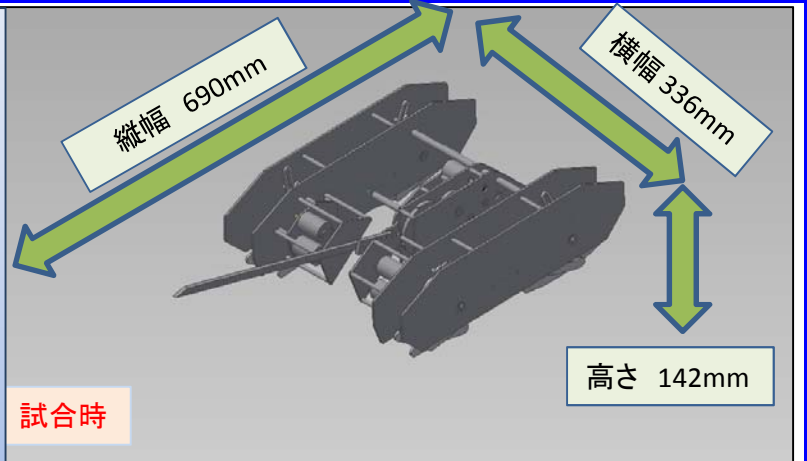
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) デンドロビウム ロボット名 蘭 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) リツメイカンダイガクロボットギジュツケンキュウカ 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。

機体スペック

- 脚: スライダークランク
- 脚モータ: マブチモータ製380モータ×4
- アーム: 4節リンクを用いたロッドアーム
- アームバッテリー: マブチモータ製380モータ×3
- バッテリー: Li-Feバッテリー6.6V×2
- サイズ(縦×横×高さ)
 - ・スタート時のサイズ: 290mm×336mm×689mm
 - ・試合時のサイズ: 690mm×336mm×142mm
- 重量: 3300g以内
- 安全を考慮し、機体のすべての角にR1.5以上のフィレットをかけます。



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。

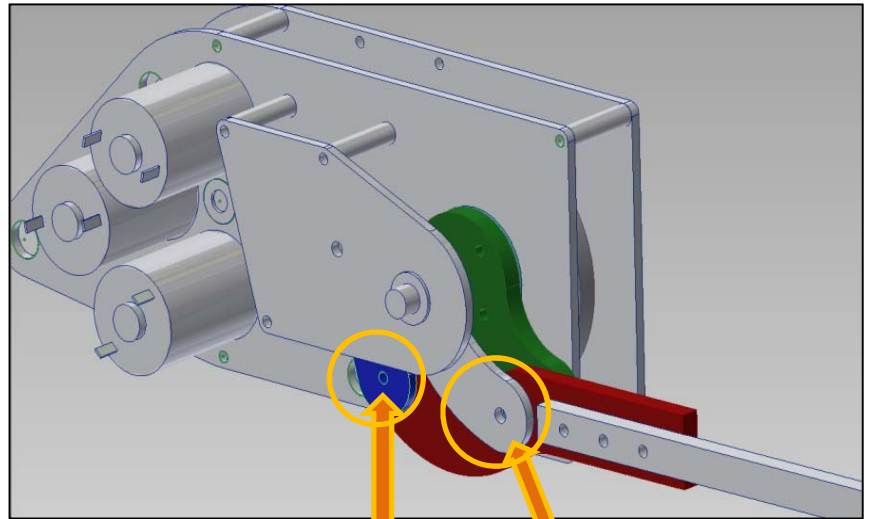
アーム機構について

4節リンクを用いた揺動リンク機構を用いています。

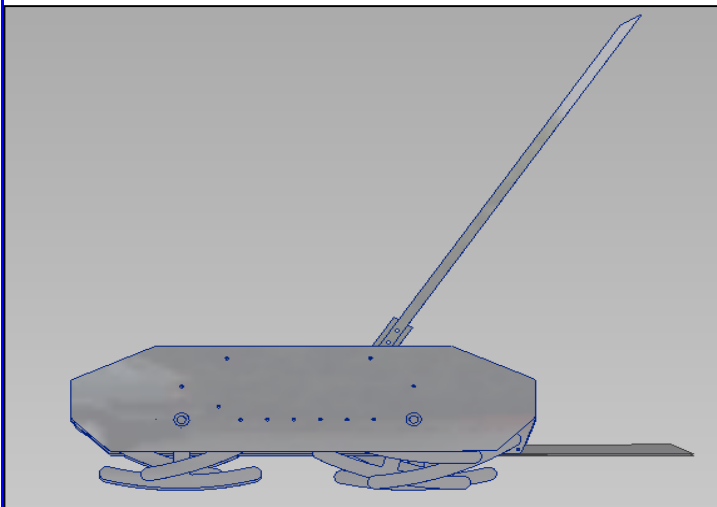
アームの駆動にはマブチモータ製380モータ×3を用いています。

下記中央の図のように、ロッドは試合中に任意に地上200mmを超えることができます。

赤色が揺動節、青色が従動節、緑色が原動節となっています。



二つの円弧中心

**脚機構について**

スライダクランクリンクを用いています。

3相を一組とし、全部で4組の脚で移動します。

