

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) ユニコーン ロボット名 麟 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。

スペック

脚:スライダークリンクを用いた脚部 1脚につき3相 合計4脚

アーム:4節リンクを用いたロングロッド

動力:タミヤRS-380PHモーター

アーム 2発

脚 各1発 計2発

バッテリー:6.6V LiFe 2個

サイズ:全幅200 × 350 × 500(スタート時)

200 × 350 × 700 (展開時)

重量: 3300g 以内

機体の角にR2以上のフィレットをかけ、

安全面には十分考慮する。

右図にアームモータと脚モータを○で示している。

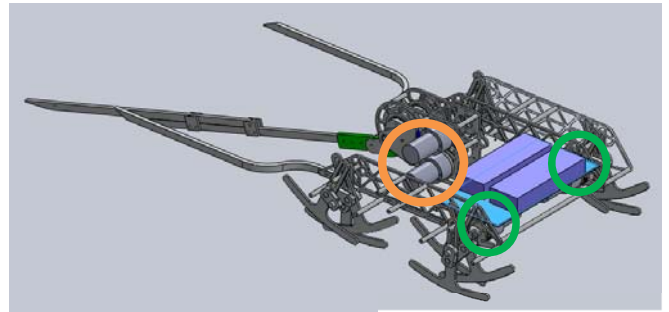
オレンジ:アームモータ 緑:脚モータ

左右同構造のため片側のみ記入している。

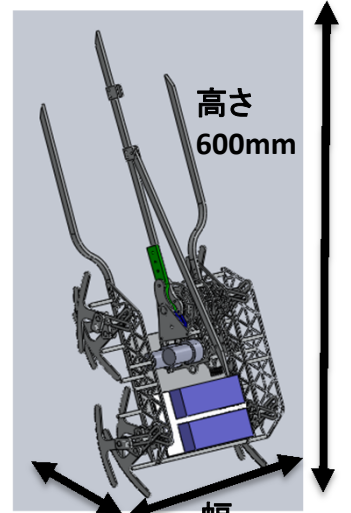
バッテリーは固定用のスペースを設置して安全に考慮する。

下図でオレンジの円で示した十分に離れた2点の円弧中心を持つ連続した曲線を往復する動作をする構造となっている。

展開時

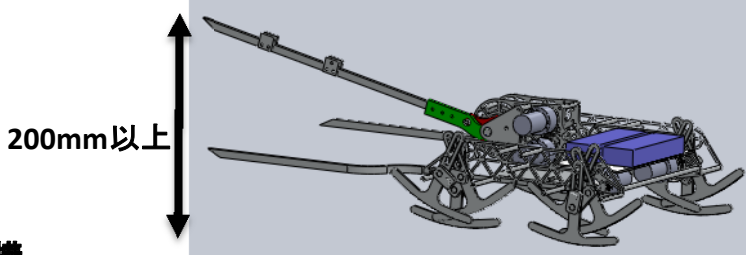
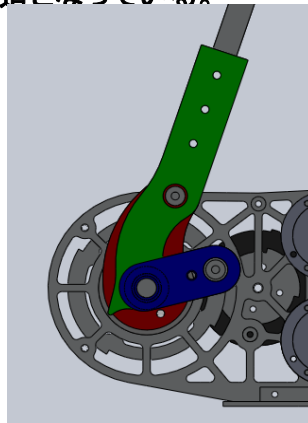
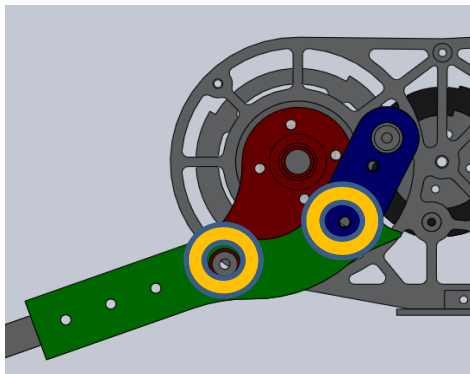


スタート



奥行き  
200mm

幅  
345mm



アーム機構

上の図は赤が原動節、青が従動節、緑が揺動節を示している。

アームの機構には揺動節を攻撃部位とする4節リンクを採用した。

アームにはモータを二発使用する。全長600mmあり、垂直上方向まであげることが可能なので、いつでも任意のタイミングで高さ200mmを超えることが可能。

ロッドの左右に攻撃時に自機を支えるカウンターを装備しているが動力を積んでいないため、攻撃には直接関係しない。

脚機構について

機体の脚にはスライダークリンクを用い、3相1組とし、4脚で移動します。脚にはそれぞれ一発ずつモータを使用します。

