

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) タルス

ロボット名 躲

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ツケンキュウカイオービー

立命館大学ロボット技術研究会OB

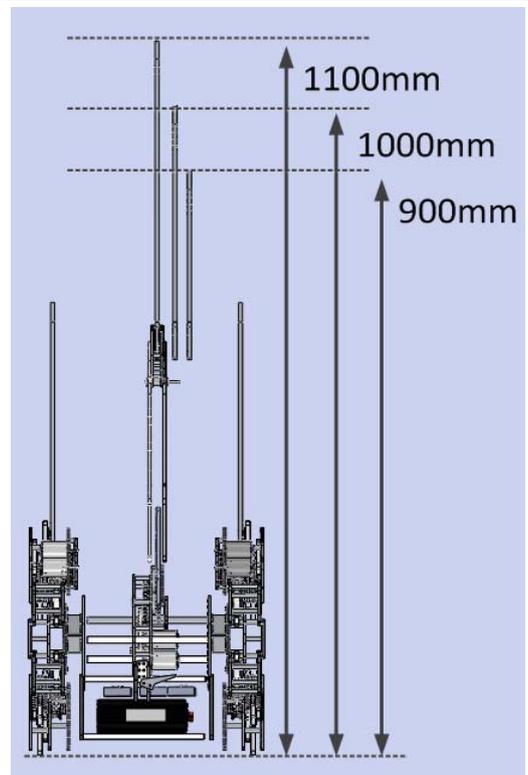
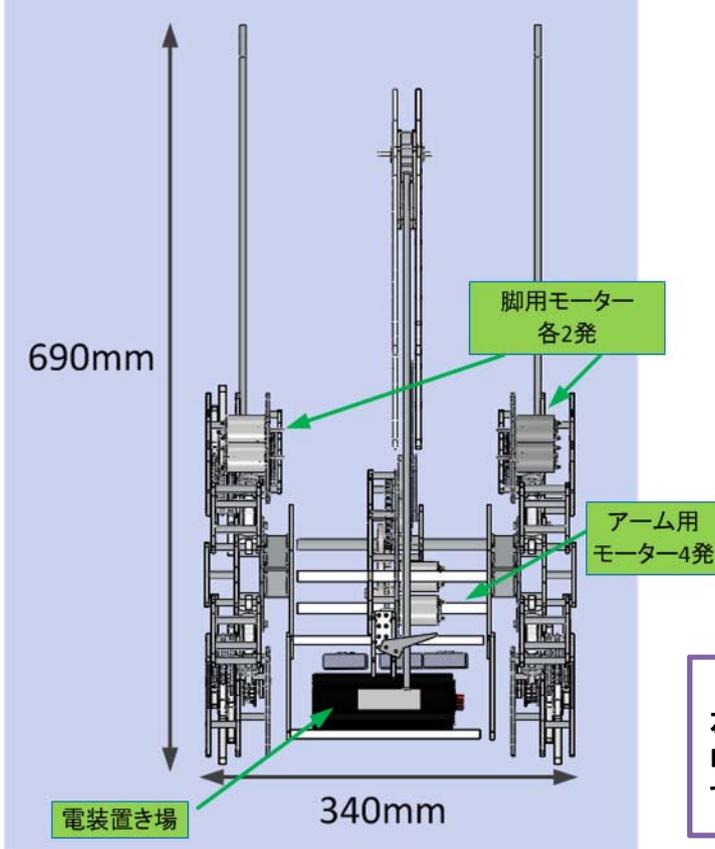
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

ロボットのスペック

- 脚:ヘッケンリンクを利用した4節リンク  
1つの脚につき三相の脚を組み込んでいます
- 脚モーター:マブチモーター製380モーター×4
- アーム:4節リンクを用いたロングロッド
- アームモーター: マブチ製380モーター×4
- バッテリー:6.6VLiFeバッテリー×2
- サイズ:全体図参照
- 重量:3300g以内
- 安全を考慮し機体の角にR1.5以上のフィレットをかけます

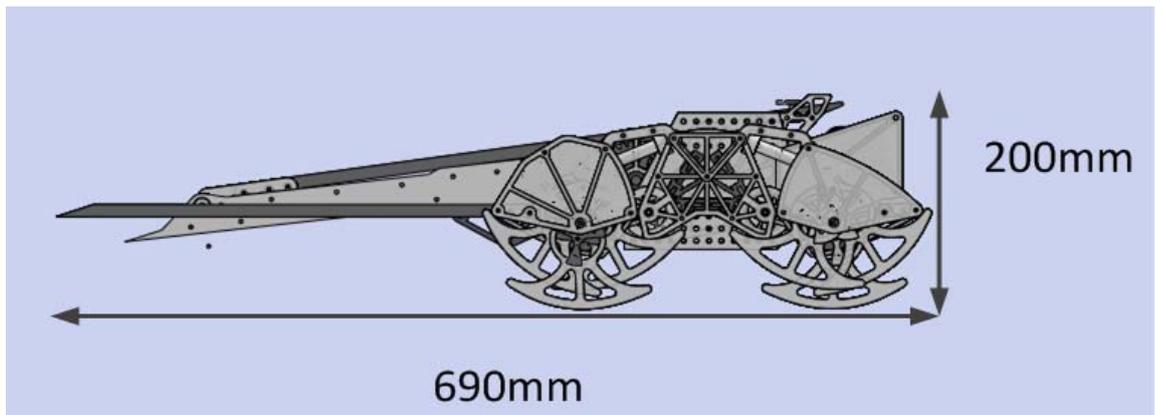
アームの換装について

この機体はアームを換装出来る仕様になっています。換装することでロッド長を変え相手に応じて有利に戦う事ができます。換装はネジ2本を外すだけなので試合前でも簡単に換装出来るようになっています。それぞれのアーム毎の全体図以下の通りです。



スタート時の姿勢

左図、下図にスタート時の姿勢を示します。ロッド先を換装して長さを変えることが出来ますが、全てスタート時規定サイズ内に収まります。



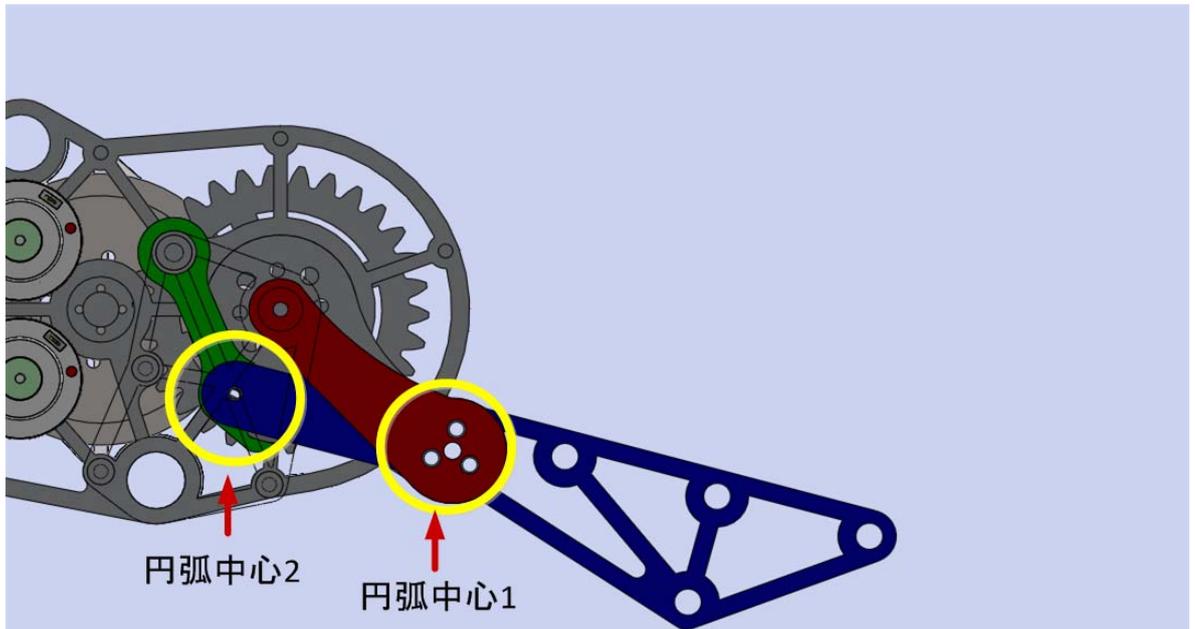
5月27日(金)必着

## ロボットの基本設計書

添付

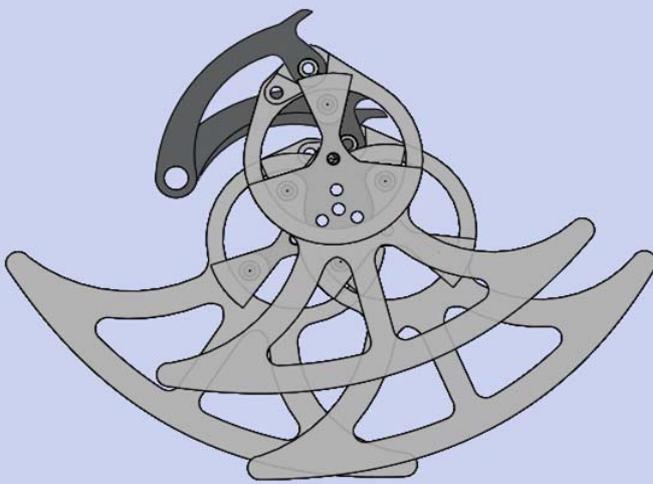
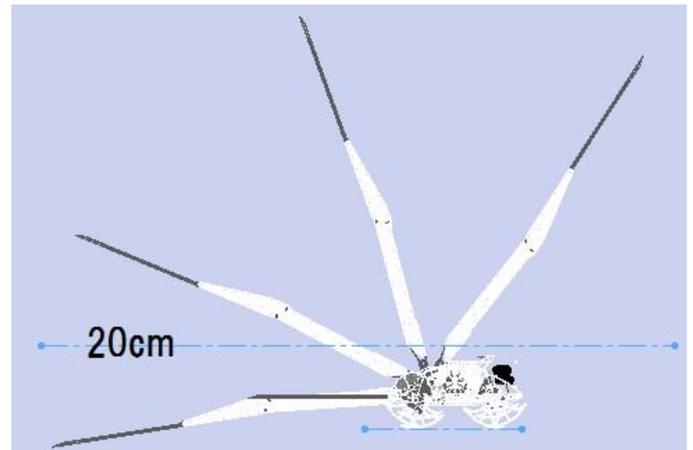
Ver1.0

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

- ・揺動リンクには4節リンク機構を用いています。
- ・動力は1つです。
- ・上図のように、赤の部分が駆動リンクで動力を伝え、青の部分が中間リンクで延長にアーム作動面。緑の部品が従動リンクとなっています。アームの作動面は十分な間隔を持った2点の円弧中心を持っています。
- ・右図のようにアームはいつでも容易に高さ20cmを超えることができます。
- ・カウンターは固定しているので、攻撃には使用しません。
- ・ロッドはスタート後展開します。
- ・ロッド先を換装して長さを変えることが出来ますが、全てスタート時規定サイズ内に収まります。



## 脚機構

- ・4節リンクを利用した、ヘッケンカム機構を使用することで往復運動します。
- ・1組につき3層使用し、全部で4組の脚で移動します。