

5月27日(金)必着

ロボットの基本設計書

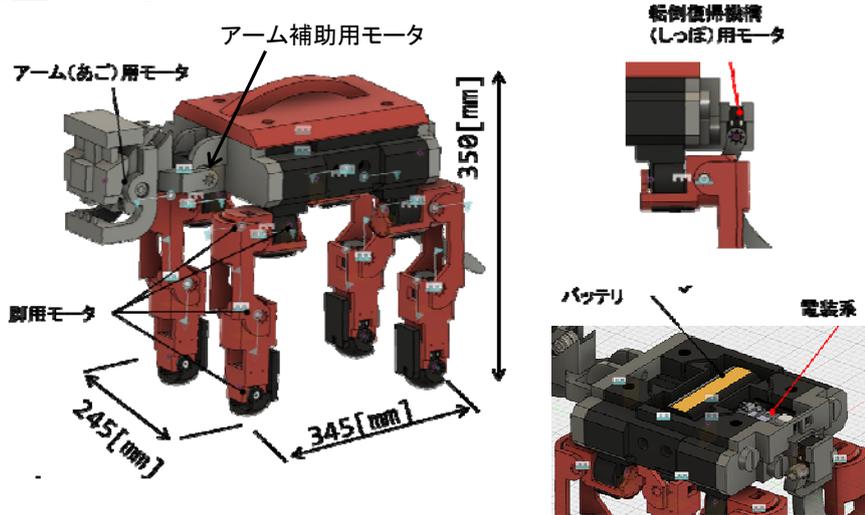
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

競技規則に準拠している
 添付資料あり
再 Ver1.0

| | |
|--|--|
| ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) エレクトロンボルトハサンショウトウメイナウミニアカレル ロボット名 eV 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) ワサオビートデザインプロトサンショウトウメイナウミニカカルケンキ WASAOBとでしんぶろんぷとと参照透明な海に係る研究 |
|--|--|

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】



【仕様表】

| 項目 | 設計値/内容 |
|------------|---|
| 全幅 | 245[mm] |
| 全長 | 345[mm] |
| 全高 | 350[mm] |
| バッテリー | Li-Feバッテリー(6.6[V]) x 2 |
| 重量 | 3250[g] |
| 脚機構 | シリアルリンク機構 |
| 脚用モータ | KRS-2572HV ICS × 4個 KRS-4032HV ICS × 4個 KRS-4031HV ICS × 4個 KRS-2552HV ICS × 4個 (ラジコン信号で駆動可能) |
| アーム機構 | スライダリンク機構 |
| アーム用モータ | KRS-2552HV ICS × 1個 |
| アーム補助モータ | KRS-4031HV ICS × 1個 |
| 転倒復帰機構用モータ | KRS-4034HV ICS × 1個 |

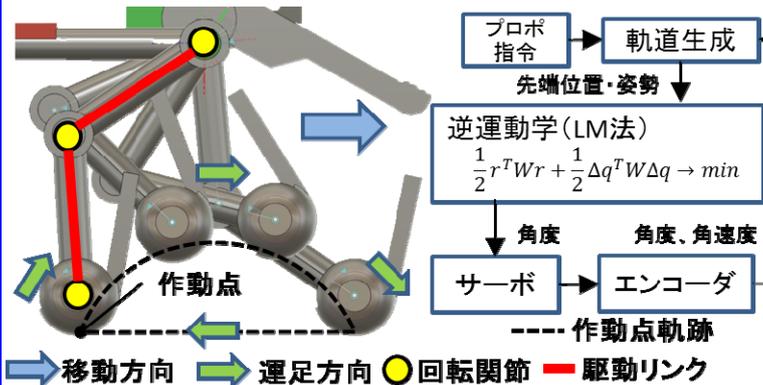
【制御系】

【ロボットの制御】

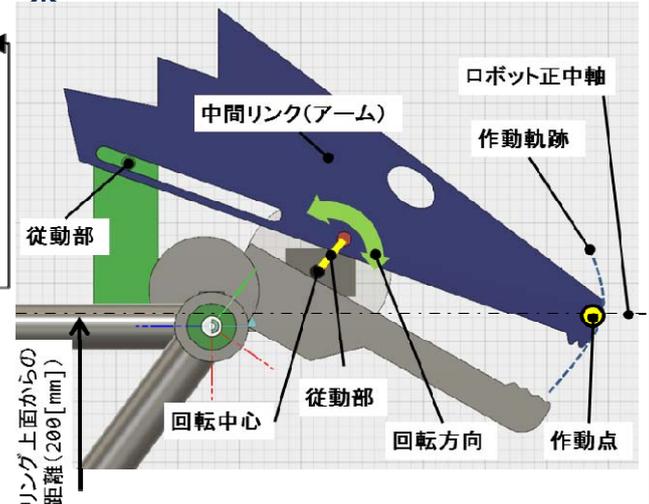


本機は、パイロットと送信機のみならず、自機/敵機情報を取得する定点カメラ(受光体)、取得した情報を元にパイロットへの情報提示や補助を行う操作補助装置と連携して操作することが可能である。
これらは**仮想的な視覚・知能・神経・身体**となり本機は**ロボット**となる。

【脚機構 及び 制御ブロック概略】



【アーム機構】

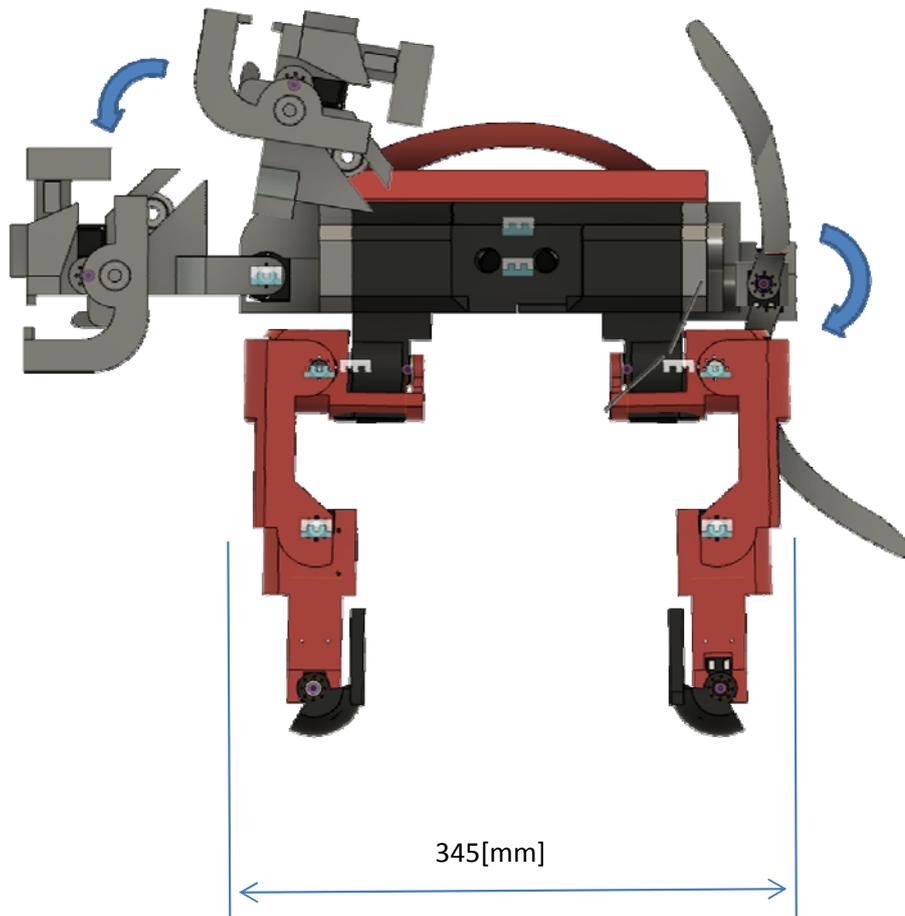


5月27日(金)必着

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 Ver1.0



アーム補助モータと転倒復帰機構用モータを駆動することで、
スタート時に345[mm]からの展開を行う