5月26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

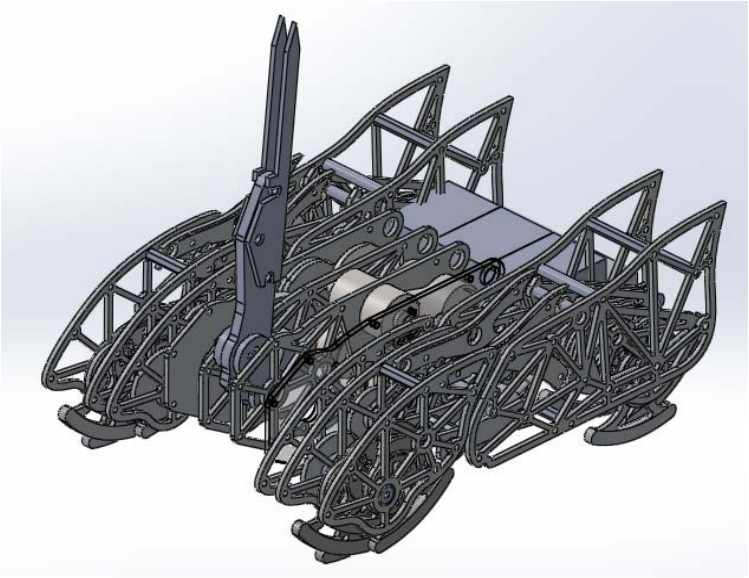
再

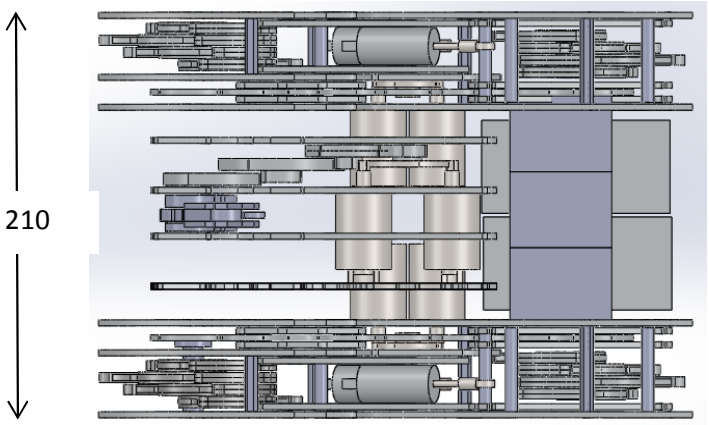
ロボット名（フリガナ）15文字以内	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称（ﾌﾘｶﾞﾅ）
(ﾌﾘｶﾞﾅ) ツララ	(ﾌﾘｶﾞﾅ) キリノミズウミ
ﾛﾎﾞｯﾄ名 氷柱	霧の湖
すでに提出しているエントリーシートと同じ事	

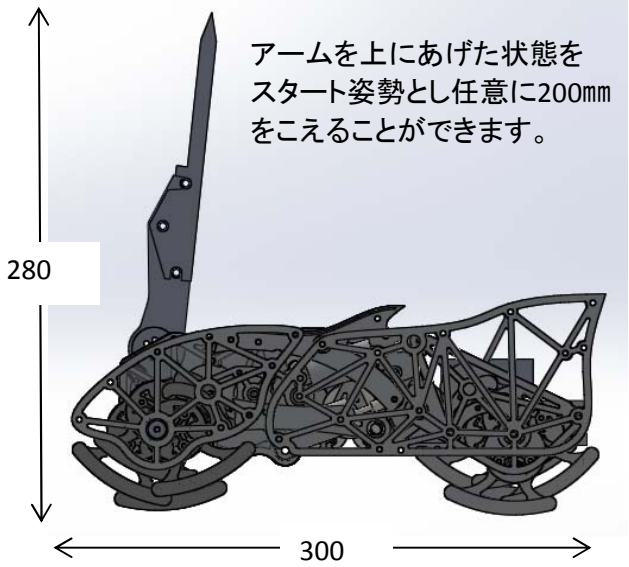
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

マシンスペック

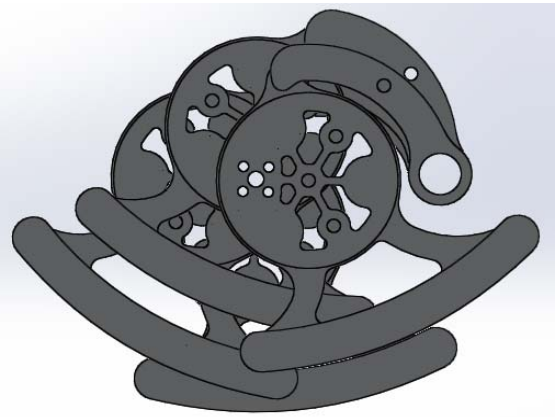
脚：ヘッケンクランク
脚モータ：RS380-PH　2×2個
腕：4節リンク式揺動アーム
腕モータ：マブチRS380-PH　2個
バッテリー：Li-Feバッテリー6.6V×2
サイズ：縦300×横210×高さ280[mm]
(アーム収納時)
重量：3300[g] 以内
送受信機：大会規定のラジオコントロールシステム
安全のため，機体の全ての角にR1.5以上のフィレットをかけます．







アームを上にあげた状態をスタート姿勢とし任意に200mmをこえることができます。



脚機構について

ヘッケンカムを用いた脚で
4層4脚で移動します。
カムとリンクを用いて往復角運動をします。

5月26日（金）必着

ロボットの基本設計書

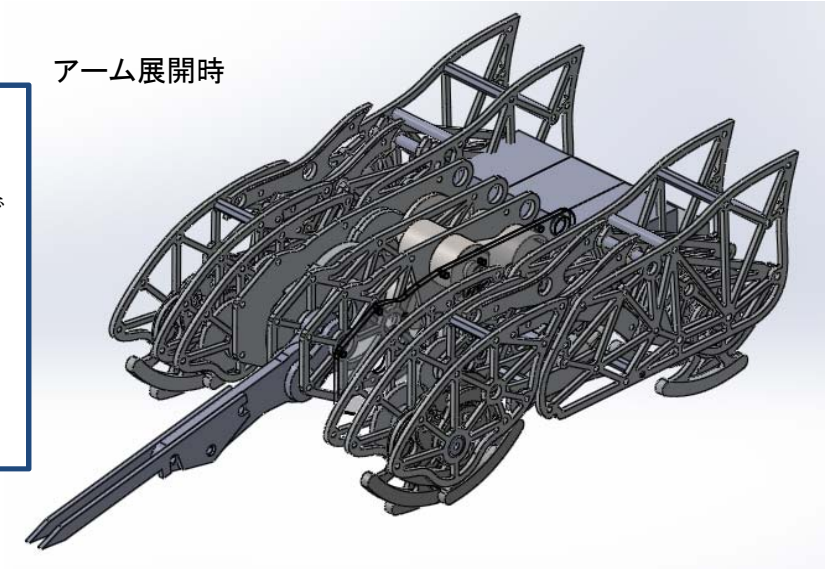
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付

Ver1.0

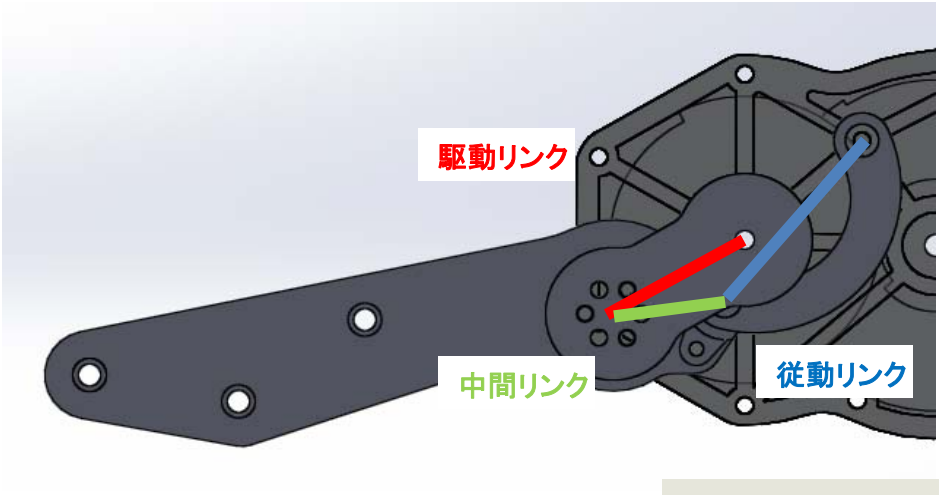
アーム換装

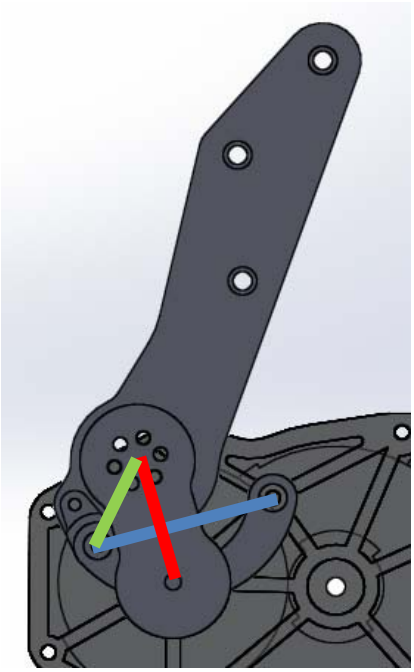
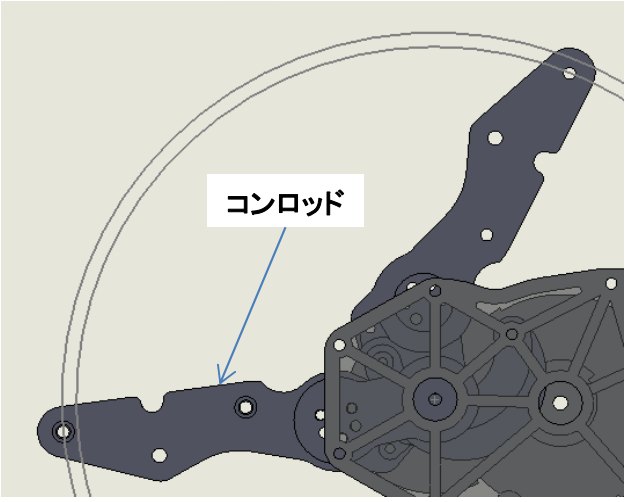
アームは対戦相手によってサイズ
形を変えますが中間リンクは交換しないので
アームの機構に変化はありません。
どのアームを使用してもスタート姿勢は
変わらず既定のサイズ内に収まります。



アーム用リンク機構

図のように台形四節リンクを使用しており3つのリンクの長さは
すべて違い攻撃に使用する中間リンクは揺動性を持ち、2点以上の
充分に間隔の空いた円弧中心を持つ連続した曲線を通過する構造
となっています。





コンロッド部の先端軌跡は水平時と上方向に駆動
させた時で駆動部の回転中心からの距離が変化
しており揺動しています。
アームの先端部はコンロッドの延長上に付くため
アーム先端軌跡も揺動します。