【様式1-2】 第24回かわさきロボット競技大会　バトル部門　基本設計書　　受付番号　151

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 7/8
☐ 添付あり

再

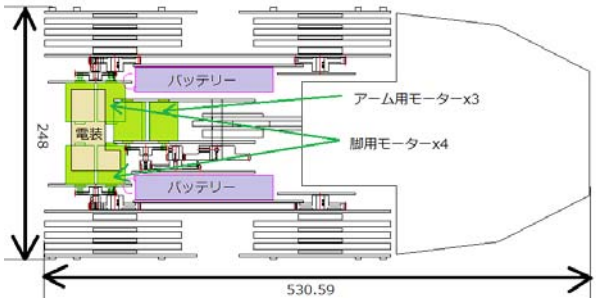
ロボット名（フリガナ）15文字以内		キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称（フリガナ）	
（フリガナ）	ウミツキ	（フリガナ）	トウキョウデンキダイガクジドウセイギョケンキュウブ
ロボット名	海月		東京電機大学自動制御研究部

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。

全長	531ｍｍ
横幅	248ｍｍ
使用バッテリー	大会規定のLiFeバッテリー 2個
使用モータ	大会規定　RS380PH　７個
重量	3200g

スタート時	
全長	335ｍｍ
高さ	433ｍｍ
横幅	248ｍｍ



アームであるシールドを用いて相手を投げ飛ばす機体です。アームは四節リンク機構、脚はスライダーリンク機構を用います。アームの先端は地面から約433mmの高さまで動かすことができ、任意に200mmの高さを通過できます。

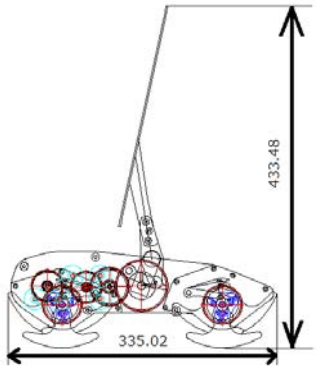


図2　スタート時姿勢

脚について

図4のように四節リンクを用います。またクランクは120°位相足3枚を1ユニットとし、合計4ユニットの脚を用いて移動します。

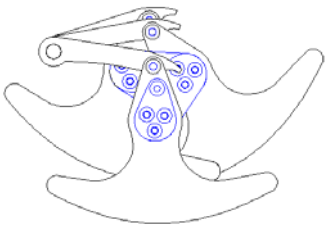


図3　脚の機構

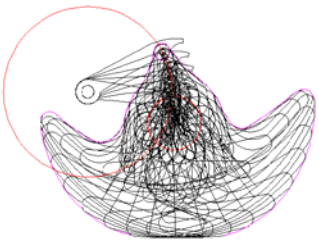


図4　脚の軌跡

アームについて

アーム先端の軌跡は図6のような四節リンク機構を用います。

また、アームの先端の軌跡は複数の円弧が組み合わさったものになっており、2点以上の十分に間隔のあいた円弧中心をもつ曲線を往復するため規定を満たしています。

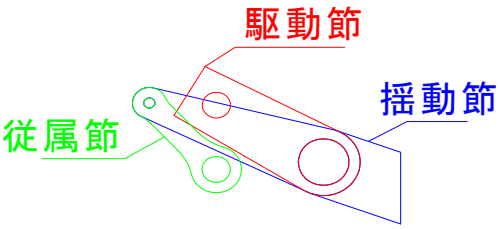


図5　アームの機構拡大図

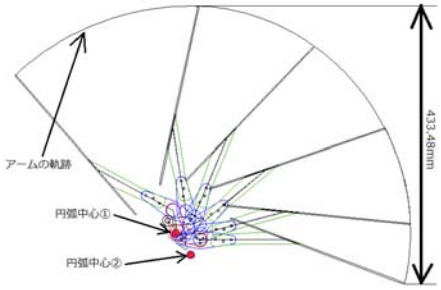


図6　振り上げと軌跡