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
Ver1.0

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チーム名称（ﾌﾘｶﾞﾅ）
(ﾌﾘｶﾞﾅ) ﾀﾕﾀ	(ﾌﾘｶﾞﾅ) ﾄｳｷｮｳﾃﾞﾝｷﾀﾞｲｶﾞｸｼﾞﾄﾞｳｾｲｷﾞｮｹﾝｷｭｳﾌﾞ
ﾛﾎﾞｯﾄ名 揺蕩	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	492m m
高さ	125m m
横幅	249m m
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　8個
重量	3300g

スタート時	
全長	348.6m m
高さ	372.1m m
横幅	249m m

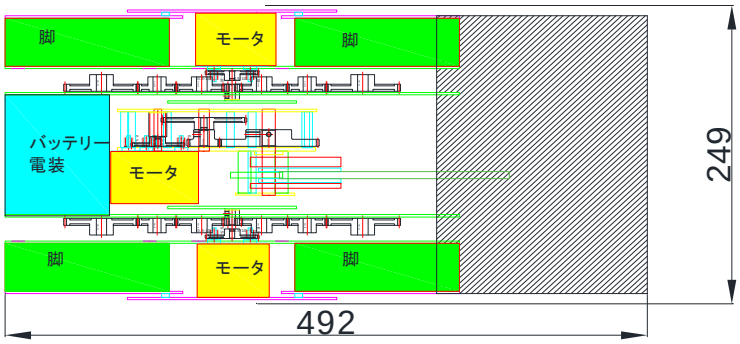

図1　上からの図

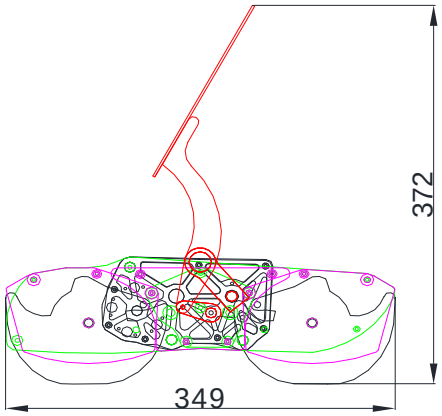

図2　スタート時の図

アームのシールドを用いて相手を弾く機体です。
アーム、脚ともに四節リンク機構を用います。アームの先端は地面から約372mm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。

脚について

図3のように四節リンク機構を用います。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。また、越えられる高さは約84mmに設定しています。

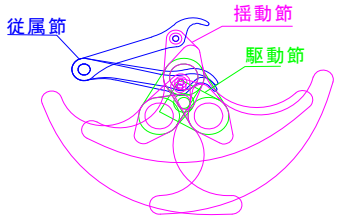

図3　脚の基本構造

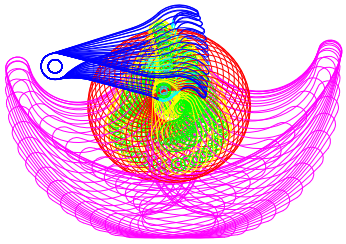

図4　脚の軌跡

アームについて

アーム先端の軌跡は図5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。

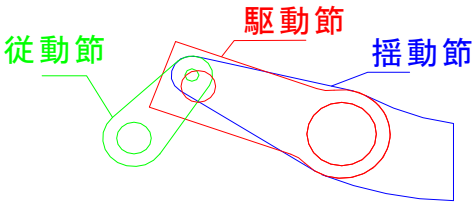

図5　アームの機構拡大図

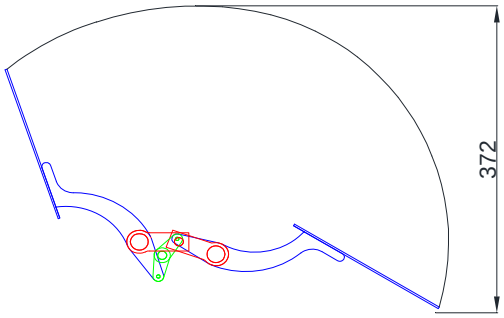

図6　振り上げと軌跡