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。

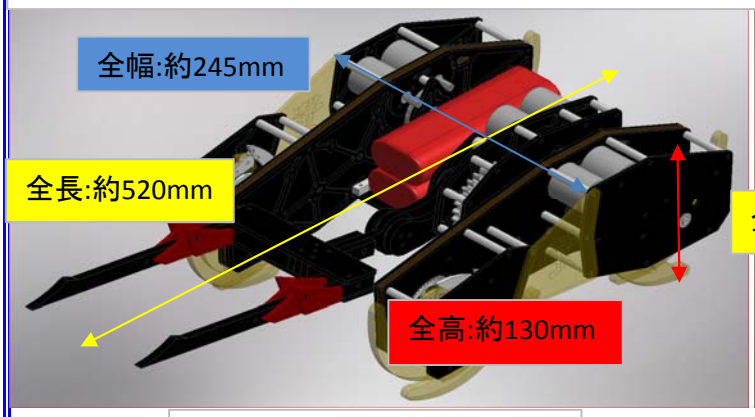
☑ 競技規則を確認した
☑ 添付あり
Ver1.0

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チームの名称（ﾌﾘｶﾞﾅ）
(ﾌﾘｶﾞﾅ) ホタル	(ﾌﾘｶﾞﾅ) ﾘﾂﾒｲｶﾝﾀﾞｲｶﾞｸﾛﾎﾞｯﾄｷﾞｼﾞｭﾂｹﾝｷｭｳｶｲ
ﾛﾎﾞｯﾄ名 蛍	立命館大学ロボット技術研究会
すでに提出しているエントリーシートと同じ事	

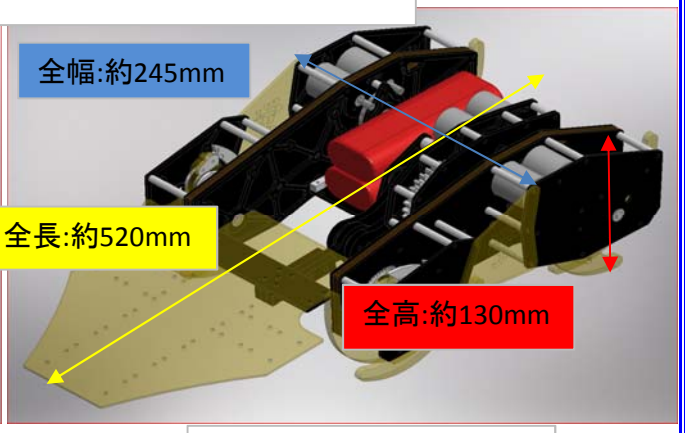
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

機体全体像

重量　3300g以内
モータ：大会規定に準拠した、マブチ380モータ8個使用（足4個　アーム4個）
バッテリー：大会規定のLiFeバッテリーを二つ使用（合計13.2V，2200mA~3200mA　既製品）
腕機構を二種類に換装できるものとする。（腕機構の欄にて説明）
いづれも機体の上記スペックは変更しない。



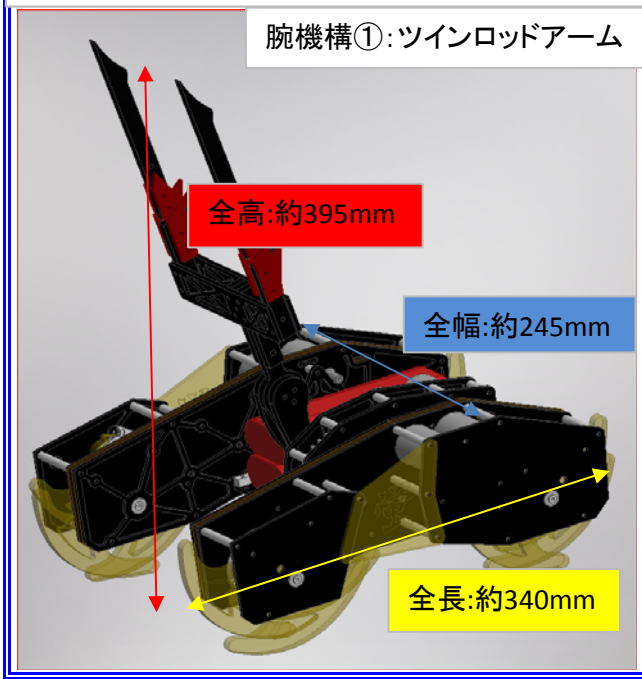
腕機構①：ツインロッドアーム



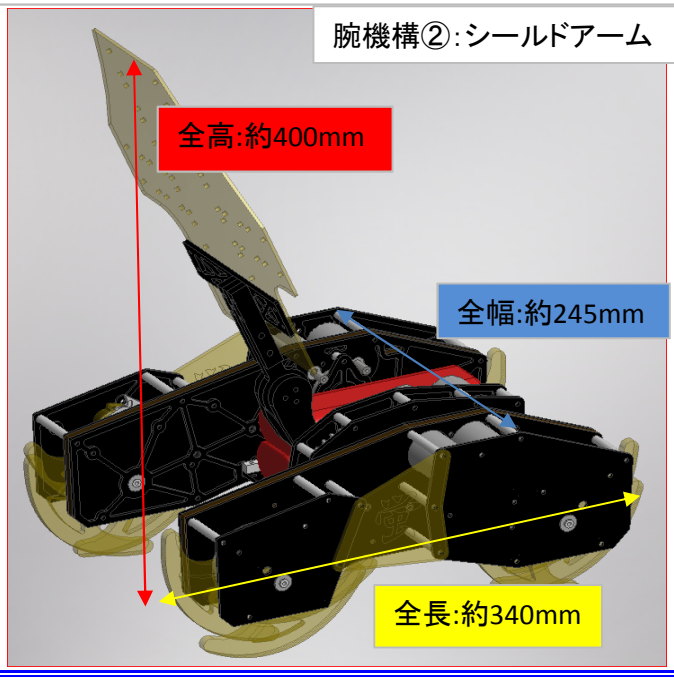
腕機構②：シールドアーム

腕機構
赤：原動節　青：固定節
緑：揺動節・・・攻撃部　黄：従動節　（色分けは添付シート記載）
①四節リンク機構を用いたツインロッドアーム。
　マブチ社製380モータを4個使用。
②四節リンク機構を用いたシールドアーム。
　マブチ社製380モータを4個使用。
＊二種類のアームを容易に換装することができる。
いずれのアームでも、リンク構造は同じであり、また、最高点の高さは200mmを図のように超えることができる。
＊また、以下をスタート時の姿勢とし、規格のサイズに収まっていることが容易に確認できる。

腕機構①：ツインロッドアーム



腕機構②：シールドアーム



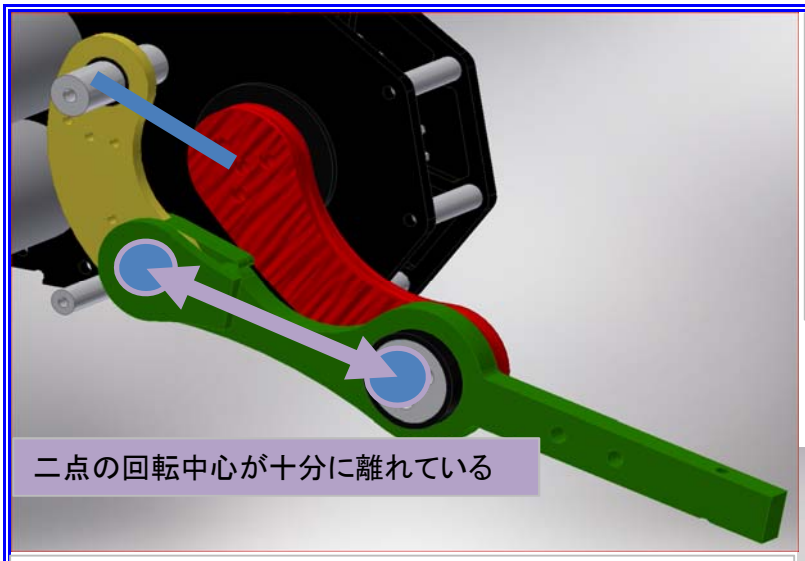
5月26日（金）必着

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。

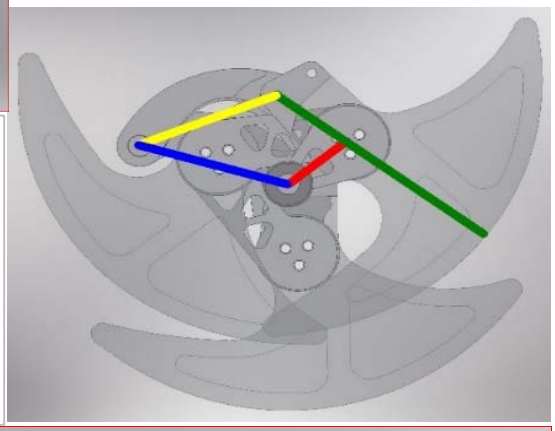
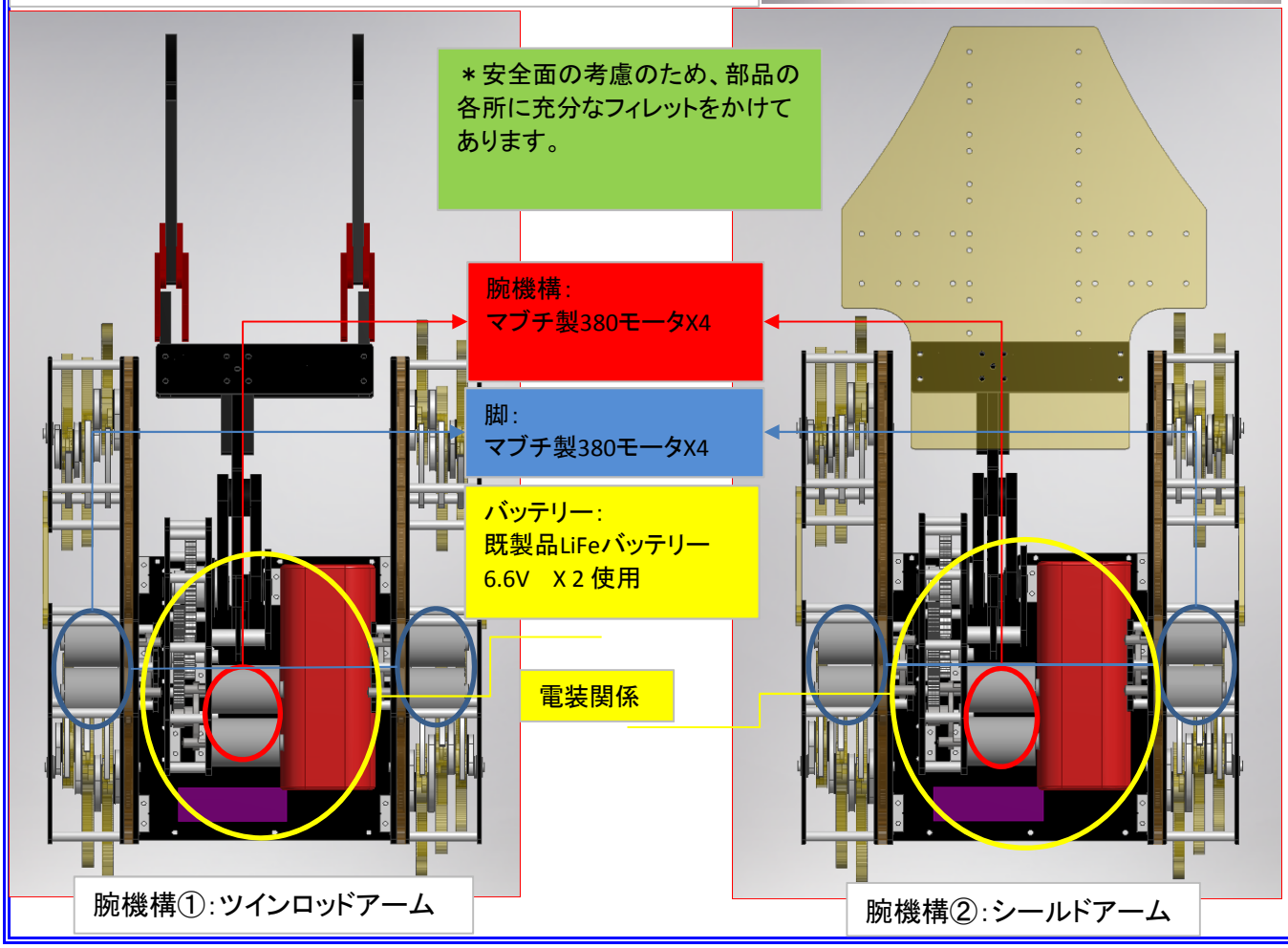
添付

Ver1.0



←腕機構（リンク構造）
①･②共に左図の四節リンクを用いる。
赤：原動節
青：固定節
緑：揺動節･･･攻撃部（先端部を換装）
黄：従動節
の四節を色分けして示す。

腕機構①、②共通部



足機構→
赤：原動節
青：固定節
黄：従動節
緑：揺動節･･･接地部　歩行を行う
以上の四節リンクから構成されたヘッケンクランク機構を、120度位相で三層組み合わせ、それを四セット内蔵する。（各節に関しては左図参照）