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。

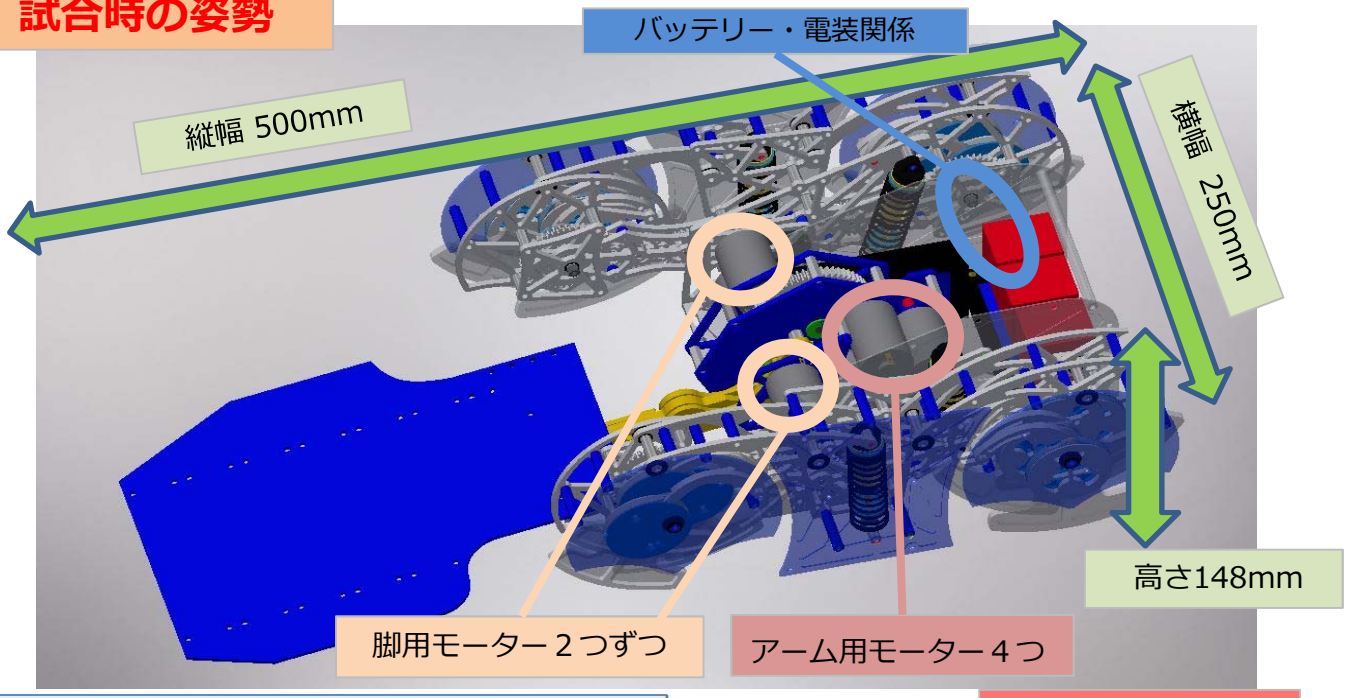
☑ 競技規則を確認した
☑ 添付あり

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チーム名の称（ﾌﾘｶﾞﾅ）
(ﾌﾘｶﾞﾅ) ﾀﾞｰｸｳｲﾝｸﾞ	(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 翔	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。

試合時の姿勢

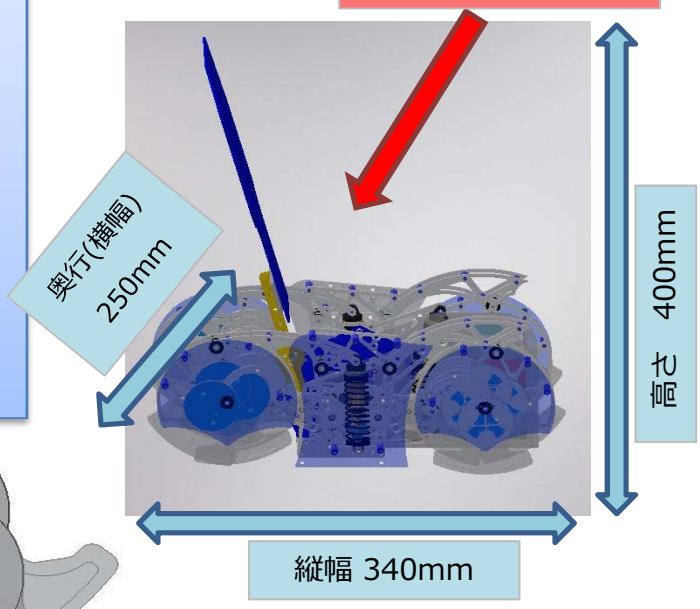


機体スペック

脚 ：ヘッケンリンクを利用した4節リンク機構
　１つの脚につき４相の脚を組み込んでいます
脚モーター：マブチモーター製380モーター×4
アーム： ４節リンクを用いたシールドアーム
アームモーター：マブチモーター製380モーター×4
バッテリー ： 6.6V LiFeバッテリー×2
サイズ （縦×横×高さ）
スタート時のサイズ ： 340mm×250mm×400mm
試合時のサイズ ： 500mm×250mm×148mm
重量 ： 3300g以内
安全を考慮し機体の全ての角にR1.5以上のフィレットをかけてます。

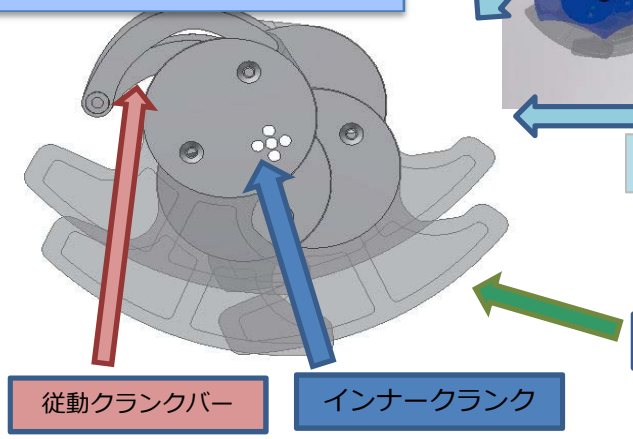
スタート時の姿勢

アームは試合中に
任意に地上200mmを
超えることができます



脚機構について

脚にはヘッケンリンクを用いて、90度ずつずらした4枚の脚で1セットとし、4セット16脚で 歩行します。 また、インナークランクを用いることでパーツ点数を少なくし軽量化とメンテナンス性、強度の向上を図っています。



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

アーム機構

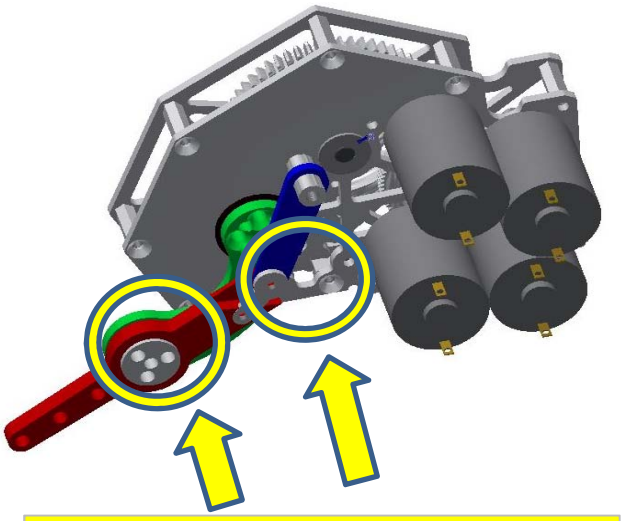
・4節リンク機構を用いた揺動リンク機構を使用しています。
（緑：原動節　青：従動節　赤：揺動節）

・アームの駆動にはマブチモーター製380モーターを４つ使っています。

・スタート図のようにアームは試合中に任意に地上200mmを超えることができます。

・アームの形状は先端の部品を交換するだけでシールドからロッドに容易に換装することができ、対戦相手によって有利な形状に変えることができます。

・アームのリンク機構は、一つのアーム作動面が、最低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往復する動作をする構造をしています。



2点の円弧中心を持つ連続した曲線を動作する部分

ロッドアーム換装（アーム先端パーツ交換）時の機体スペック

脚:ヘッケンリンクを利用した4節リンク機構
　１つの脚につき4相の脚を組み込んでいます。

脚モーター:マブチモーター製380モーター×4

アーム：４節リンクを用いたロッドアーム

アームモーター: マブチモーター製380モーター×4

バッテリー：6.6V LiFeバッテリー×2

サイズ　（縦×横×高さ）

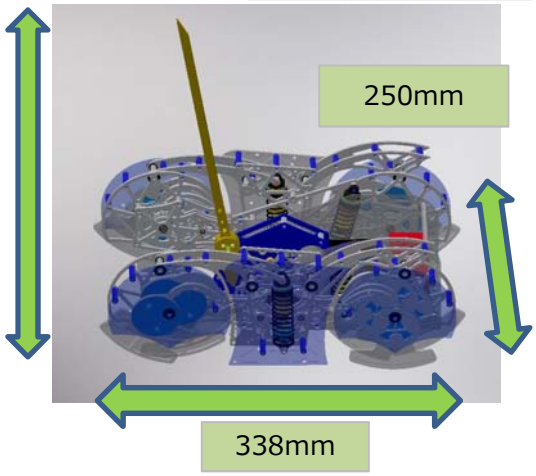
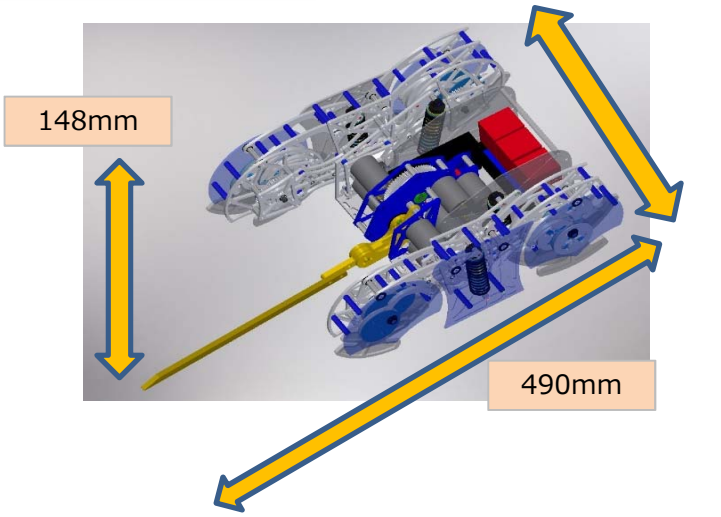
スタート時のサイズ：338mm×250mm×390mm（換装時）

試合時のサイズ：490mm×250mm×148mm（換装時）

重量　：　3300g以内

安全を考慮し機体の全ての角にR1.5以上のフィレットをかけてます。

スタート時の姿勢



試合時の姿勢