

5月25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

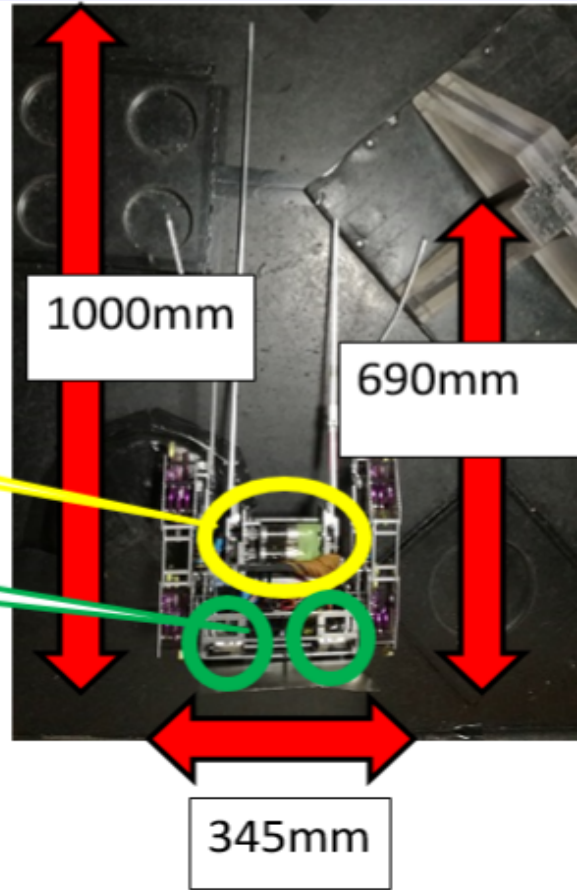
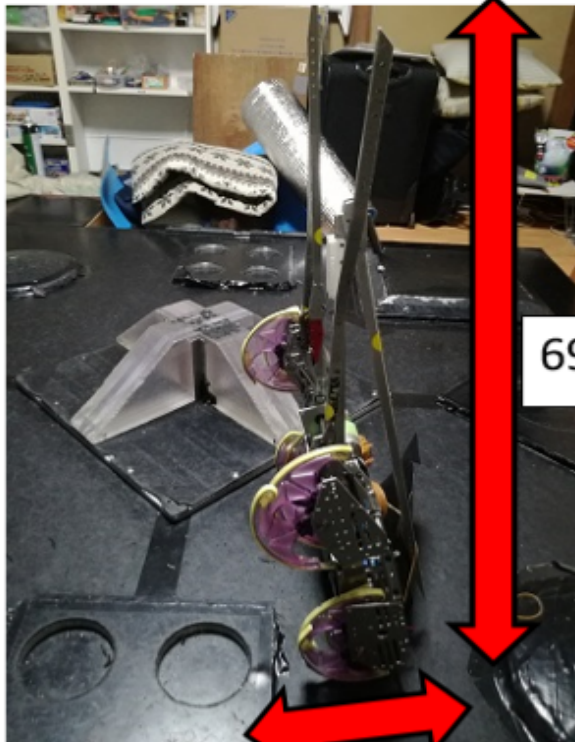
ロボット名(フリガナ) 15文字以内 (フリガナ) カナデ ロボット名 奏 すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) アルアルエステーオービー ティーエイチエムグンヨウハイ RRSTOB THM軍備兵
--	---

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。

**ロボットのスペック**  
 脚:4節リンクを利用したヘッケンクランク  
 1つの脚につき3相の脚を組み込んでいます  
 脚モーター:マブチorタミヤ製380モーター×4  
 アーム:スライダリンクを用いたロングロッド  
 アームモーター: マブチorタミヤ製380モーター×3  
 バッテリー:6.6V LiFeバッテリー×2  
 サイズ:右図の全体図を参照  
 重量:3300g以内  
 安全を考慮し機体の角にR15以上のフィレットをかけます

アーム用モータ3個

片側につき脚用モータ2個  
 両側で4個



**スタート時の姿勢**  
 左図にスタート時の姿勢を示します。  
 左図 上図からわかる通り、スタート時に規定サイズ内に収まります。

**脚機構**  
 ・4節リンクを利用したヘッケンクランク機構を使用することで往復運動します。  
 ・1組につき3相使用し、全部で4組の脚で移動します。



5月25日(金)必着

ロボットの基本設計書

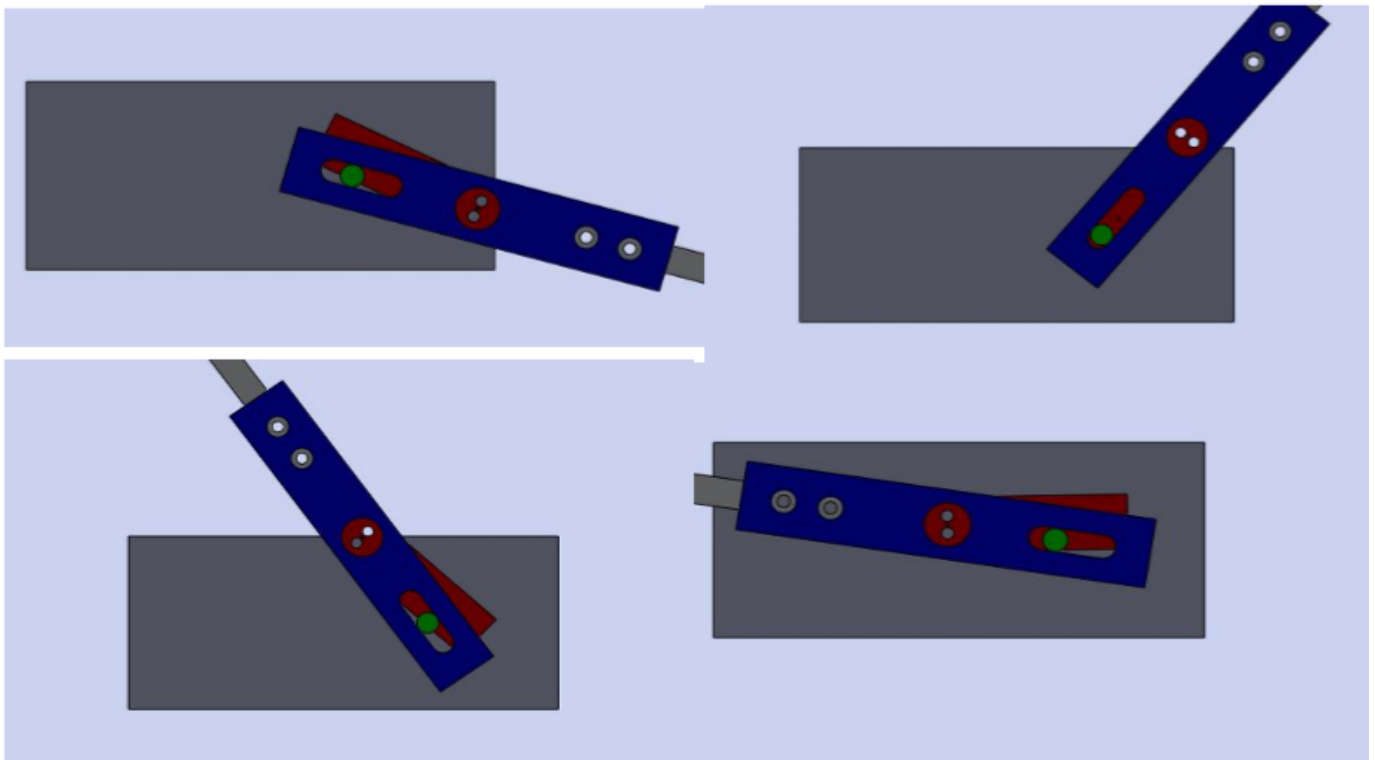
添付

Ver1.0

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。

アーム機構

- ・揺動リンクにはスライダリンク機構を用いています。
- ・動力は1つです。
- ・下図のように、赤の部分が駆動リンクで動力を伝え、青の部分が中間リンクで延長にアーム作動面。緑の部品がスライダの軸となっています。
- ・駆動リンクから次の機構部品に接続される部分は回転軸で接続されています。
- ・画像を見てわかる通り、スライダ溝を十分に行き来しており、アーム動作が揺動している事がわかります。
- ・スライダ溝を行き来することにより、アーム作動面が、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。
- ・カウンターは固定しているのので、攻撃には使用しません。
- ・ロッドはスタート後展開します。



アームの軌跡

- ・下図はアームの先端軌跡の写真です
- ・写真の様にアームはいつでも容易に高さ20cmを超えることができます。
- ・先端軌跡は2点以上の円弧中心を持つ曲線になっています。

