

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。

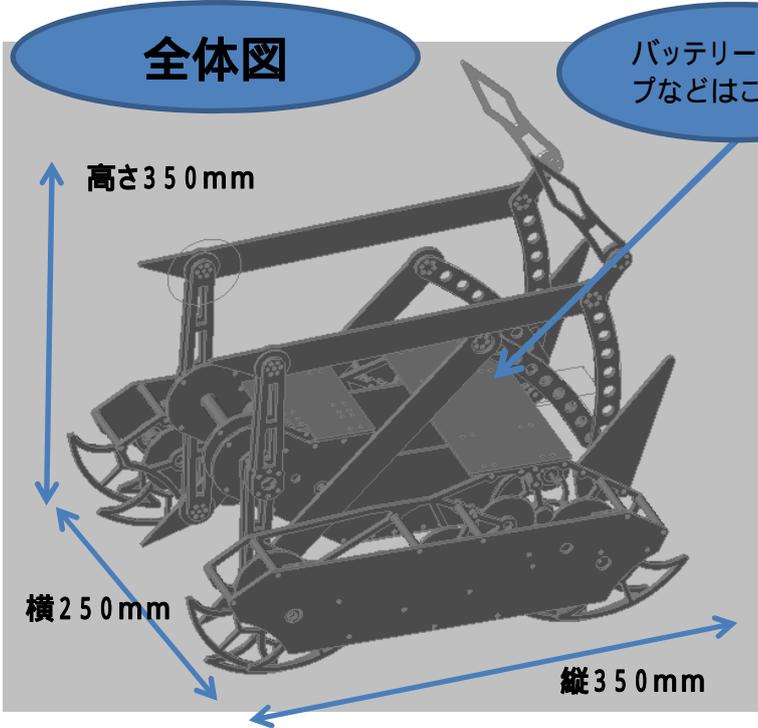
競技規則を確認した
 添付あり

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) リュウセイウシフル	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) エムローズ
ロボット名 流星雨 Sifr すでに提出しているエントリーシートと同じ事	Mろーず (大工大OBち~む)

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。

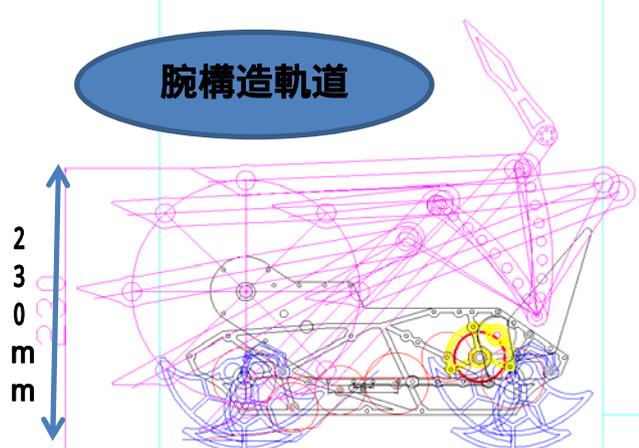
全体図



ロボットのスペック

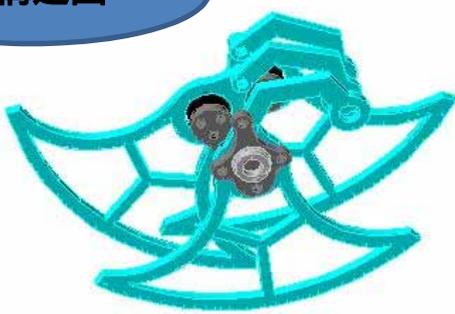
- ・腕構造
ヘッケンリンク機構
マブチ380モーターを最大4つ使用
- ・脚機構
ヘッケンリンク
マブチ380モーターを左右1つずつ合計2個使用
- ・機体サイズ
タテ350mm横250mm高さ350mm
- ・バッテリー
リチウムフェライトバッテリー
- ・重量
3300g以内

腕構造軌道



・アーム機構
アームはヘッケンリンクを使ったクランクのアームを使用。アームの本数は4本でマブチ380モーターを最大4つ使用。左図のような軌道でアームは駆動する。アームの先端は230mm上がるため既定の200mmは超えている。安全性としてアームの先端は丸みを付けている。

足構造図



脚構造について
ヘッケンリンクを利用し、四節リンクとクランク機構を使用し往復運動をします。1組につき3足使用し、全部で4組12足で移動。モーターはマブチ380を左右で1個ずつ使用。