

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) クロヒメ アーチタッチェス ロボット名 黒姫 ARCHDUCHESS 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) エムロース(タイウタ IOBチーム) 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。

黒姫 ARCHDUCHESS スペック

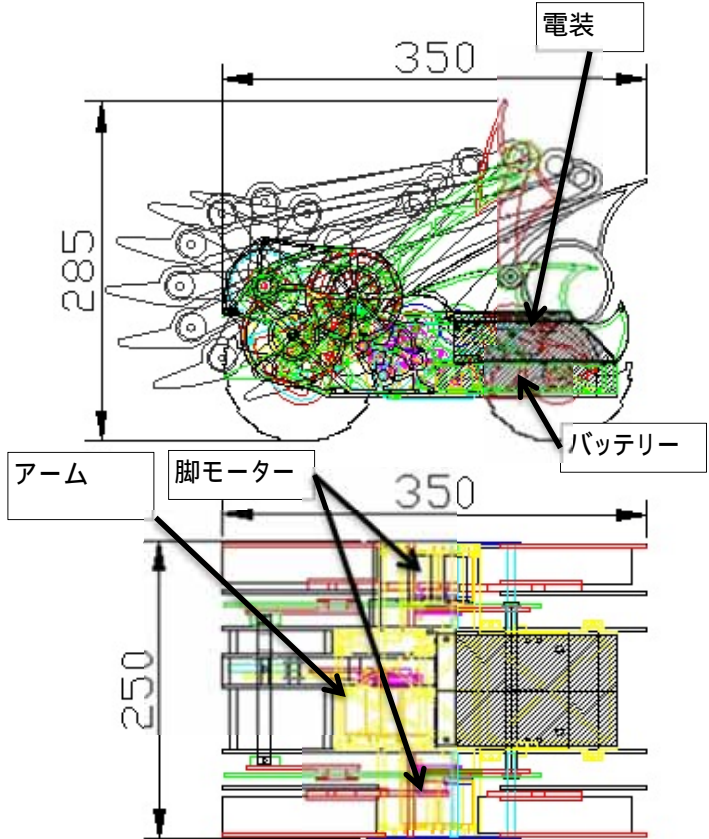
- ・寸法(競技開始姿勢)
縦350mm 横250mm 高さ285mm
- ・重量(概算)3.24kg
- ・アームアクチュエータ RS-380PH 3個
- ・脚アクチュエータ RS-380PH 片足2個 計4個
- ・バッテリー 田宮模型製リチウムフェライト LF2200-6.6V

安全への配慮

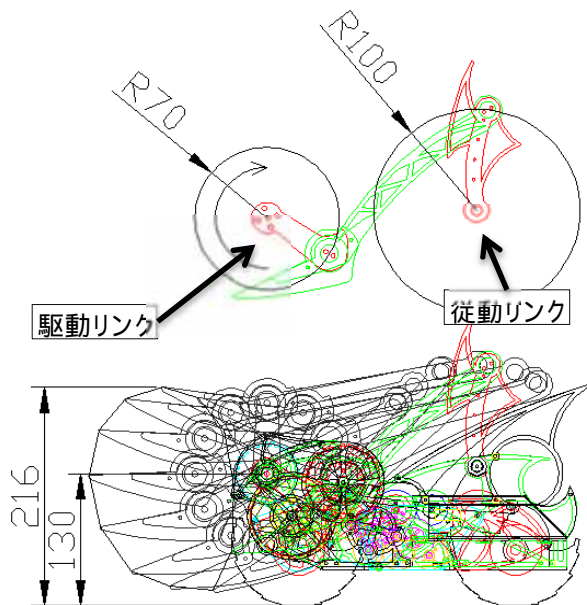
- ・電装、バッテリーは機体内部に格納し、ポリカーボネートカバーをすることで損壊による火災を防止。
- ・回路のバッテリー出力点に非常用スイッチを設け、非常時に迅速な電源遮断ができるよう配慮
- ・アームはM4以上のボルトにて強固に固定し、脱落事故を防止する。
- ・フレームの鋭角部分にはすべてRを設ける。

ロボットの機構概略

- ・足はヘッケンリンク4足
- ・アームはヘッケンリンク2本



ロボット全体図



アーム軌道



足軌道

アーム

- ・アームはヘッケンリンク方式。モーターにより半径70mmのクランクを回転させ、左図のように構成されたヘッケンリンクを駆動させる。
- ・アーム先端は地上216mmを通過する。

足

- ・足はヘッケンリンク方式。モーターにより半径12mmのクランクを回転させ、左図のように構成されたヘッケンリンクを駆動させ、足裏が地面を蹴ることで前進する。
- ・足は120°位相で配置され、常に1脚が支持脚、2脚が遊脚となっている。
- ・左図に軌道を示す。