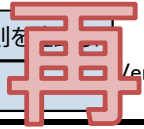


5月25日(金)必着

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。

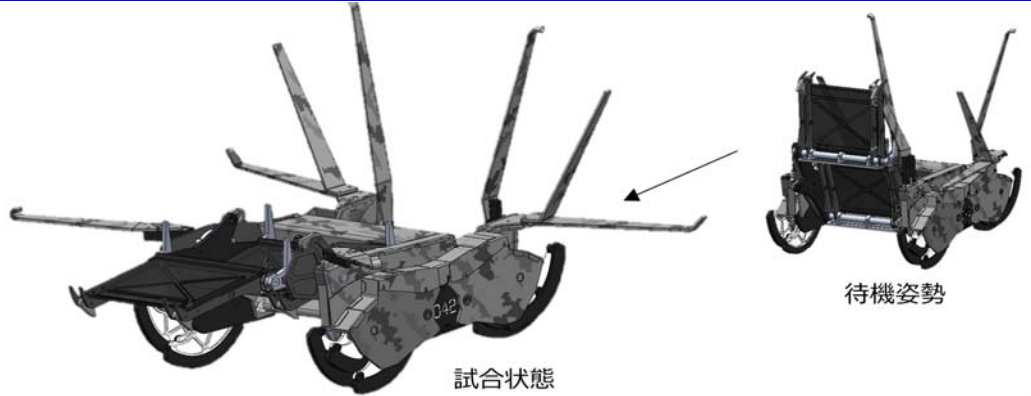
競技規則を
 添付あり Ver1.0



ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) グレイハウンド ロボット名 グレイハウンド 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) キンキダイガクロボットケンキュウカイオービー 近畿大学ロボット研究会OB
---	--

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。

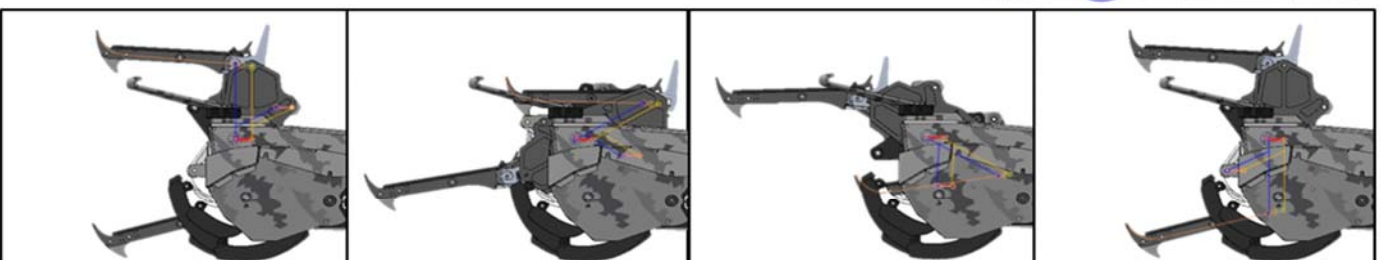
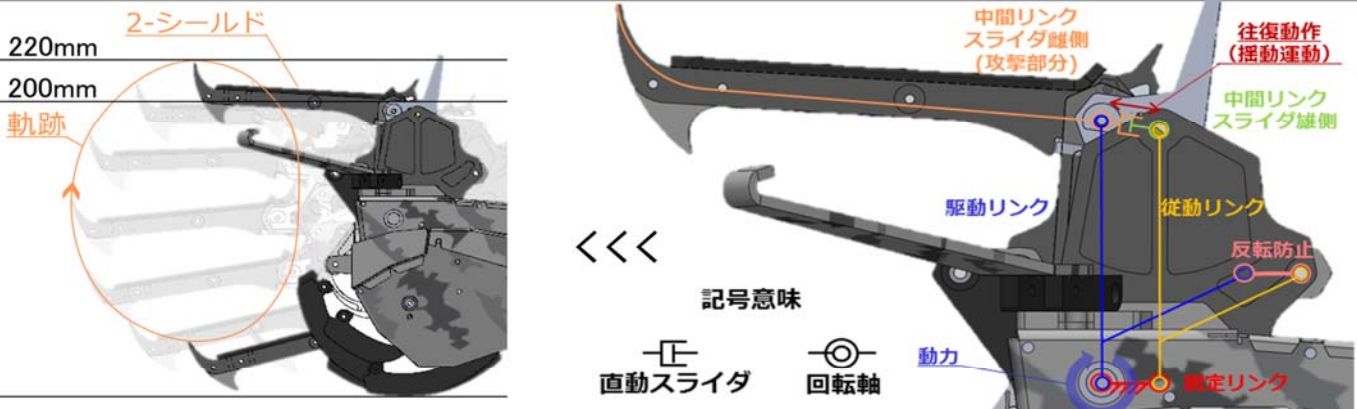
全高	312mm
全幅	610mm
全長	450mm
重量	3.3kg



INFORMATON

小回りの利く小型機に、高い機動性を持たせ取り回しの良いアームを搭載した突撃型機体安定用の羽とアームにより機体寸法は規格をオーバーしているが、待機状態では折り畳まれるため素早いスタートが可能でコンセプトに合致している(寸法値は補足資料に記載) 全身をカバーで覆うことにより指を挟む危険性を下げ安全性を確保した

ARM UNIT



2相の中間リンクに装着された弧状の牙とシールドを交互に突き出し攻撃を行う 回転半径に差を持つ駆動リンクと従動リンクを、回転軸→直動スライダ→回転軸で接続したリンク機構で構成され

1. 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る
2. スライダリンクによる往復動作を行う、平行リンクではない揺動リンク機構である
3. 真円軌道のリンクは脚より大きく露出させず、攻撃に用いるリンクの長さを十分にとる(規定外攻撃の防止)
4. 軌跡は上図の楕円軌道を描き、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通る

以上より本リンクは大会ルールに則った、揺動リンクによる部分でのみ攻撃を行うリンク機構であるといえる またリンク機構反転防止のため、駆動リンクと従動リンクを繋ぐリンクを取り付けるが、攻撃に用いることはない 攻撃部分のシールドは相手によって不利に働くため着脱式とした

位相	180°2相
最高高度	220mm (大会規定の200mmの通過)
アクチュエータ	380 スポーツチェーンモーター(タミヤ)×4

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。

LEG UNIT



足ユニット
イメージ

<<<



四節リンク構成で、1ユニットにつき120°位相3枚の脚で歩行を行う
上図に示すように脚機構の接地点は、駆動リンクの回転中心を取り囲む軌跡を描いて動作をしていないため
ルールに則っている

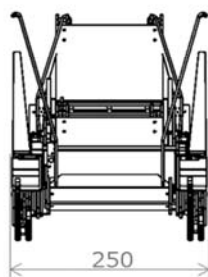
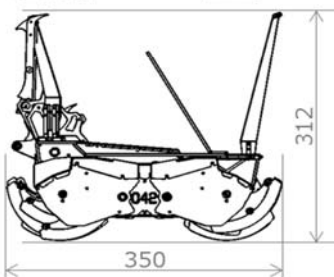
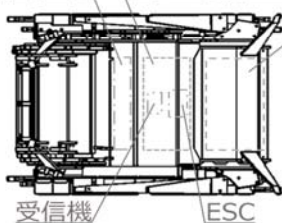
機構	4節リンク式 対称各2
位相	120°3相
中心高度	60mm
駆動方式	左右独立駆動
アクチュエータ	RS-380PH(マブチモーター)×左右各1

Specifications

計測姿勢三面図(単位:mm)

主要諸元表

2-脚モータ 4-アームモータ バッテリ



■機体寸法・重量	
全高[mm]	312
全幅[mm]	250 [610]※
全長[mm]	350 [450]※
重量[g]	3300
■主要装備	
バッテリー	Lifeバッテリー(規定品) 13.2V
制御(ESC)	アーム:MAMBA MAX-PRO(Castle Creations) ×1 脚:MC402CR(フタバ) 左右各1
通信	送信器:T6J(フタバ) ×1 受信機:R2106GF(フタバ) ×1

※[]内はスタート後寸法