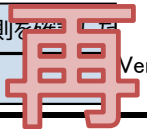


5月25日(金)必着

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。

競技規則を参照
 添付あり Ver1.0

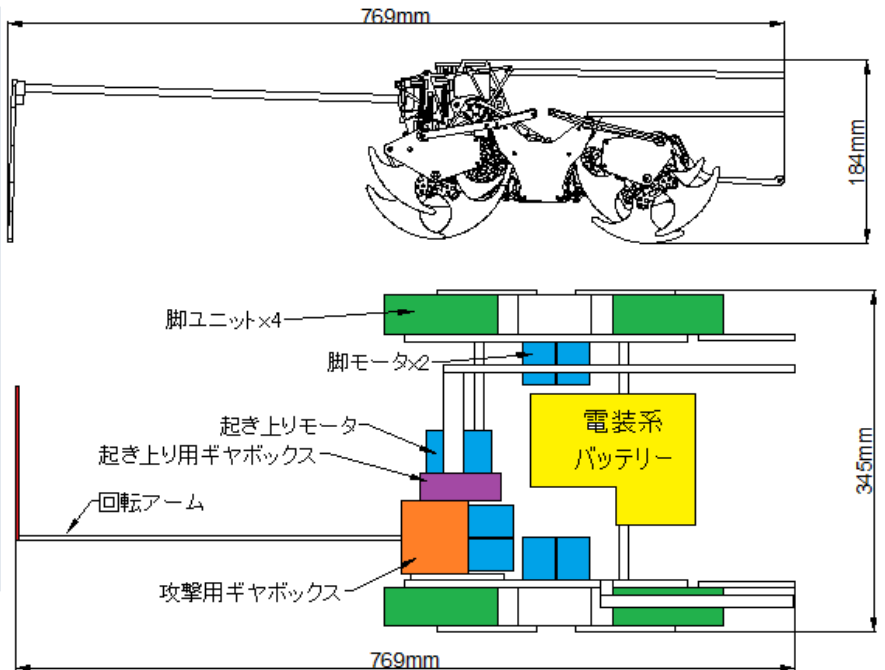


ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) Luchs ロボット名 ルクス すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) ケーエイケーハグルマコウボウ/ダイウダイガクオービー KHK歯車工房/大同大学OB
---	---

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。

機体概要

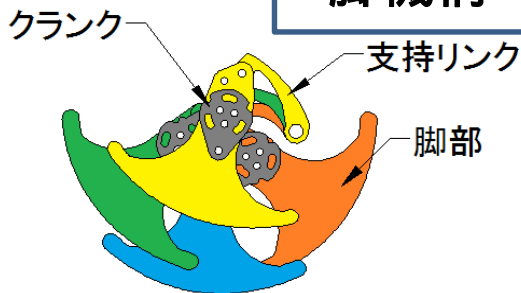
アームの先端を相手に引っ掛け、回転させて戦います。
 脚部にサスペンションを搭載により、不整地での高い走破性かつ機体の安定性を向上させています。
 アーム半径図の様にアームの回転中心から半径160mmあるため任意のタイミングで20cmの高さを超えることが可能である。攻撃/起き上がり用ギヤボックスの機構については添付資料を参照して下さい。
 また、爪の形状を多数揃え、対戦相手によって換装を行える。(換装後もルール規定サイズに収める。)



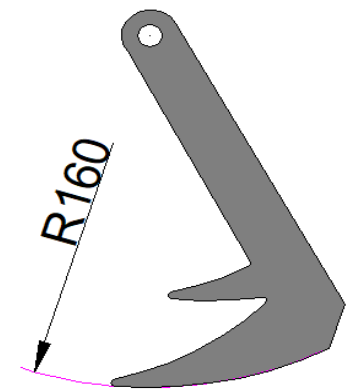
スペック

横幅	345mm
全長	769mm
高さ	184mm
奥行き(待機時)	191mm
高さ(待機時)	576mm
使用バッテリー	Life6.6x2
脚用モータ	RS380PHx2~4
攻撃用モータ	RS380PHx2~4
起き上がり用モータ	RS380PHx2~3
重量	3.29kg

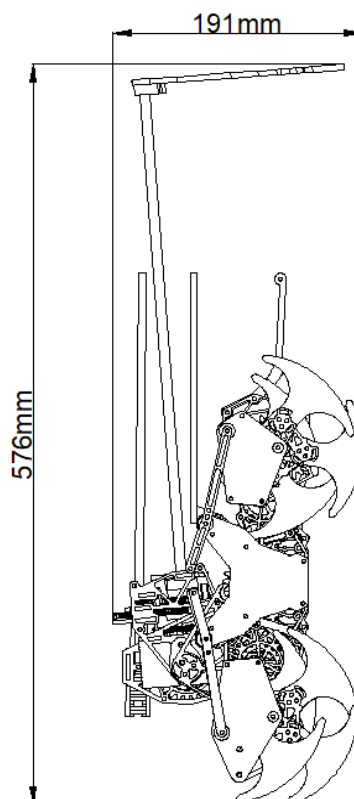
脚機構



脚部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。



アーム半径図



待機時図

5月25日(金)必着

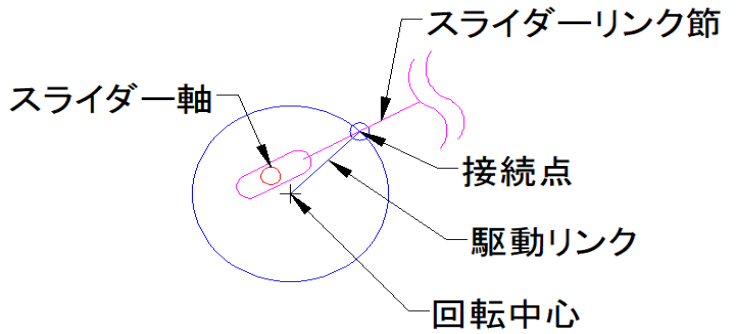
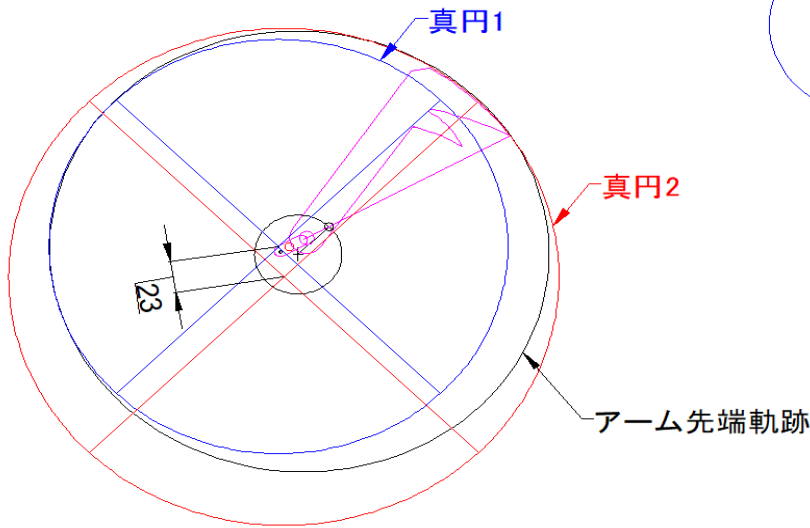
ロボットの基本設計書

添付

Ver1.0

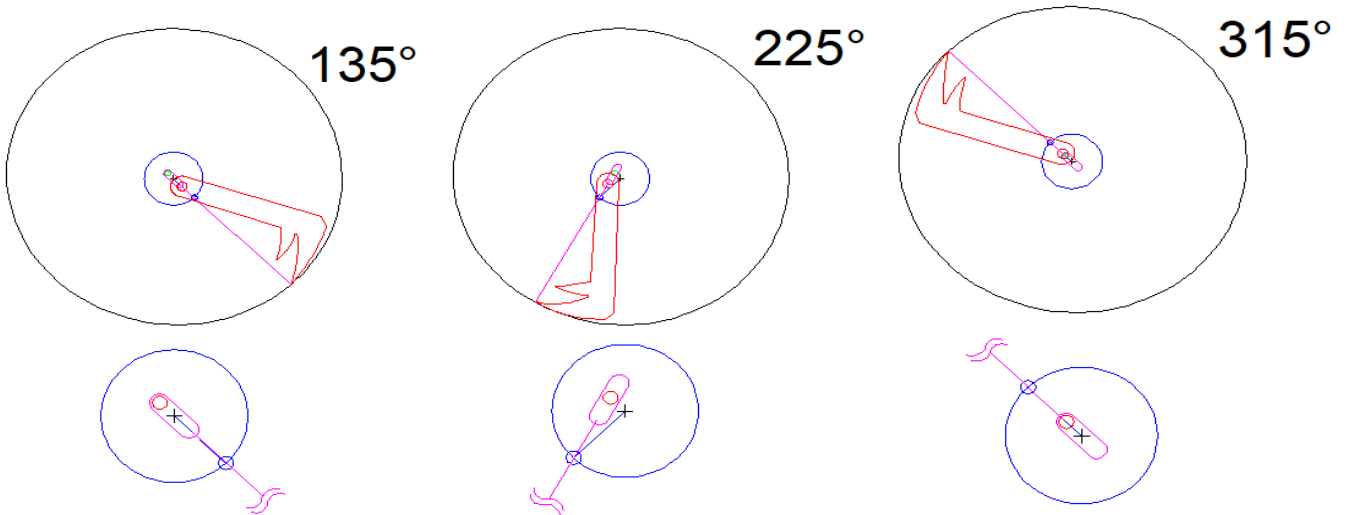
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

攻撃リンク



リンク機構

真円1/真円2とアーム先端軌跡図



回転角度に対するリンク部の拡大図

ギヤボックス内にはスライダリンク機構を採用し、駆動リンク(モータの入力)とスライダリンク節(アーム)のスライダ部によってアーム作動面は揺動運動します。(接続点は回転軸で接続されています) またこのリンクが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通ることが出来る。(真円1と真円2の間隔は23mm空いています。)