

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。

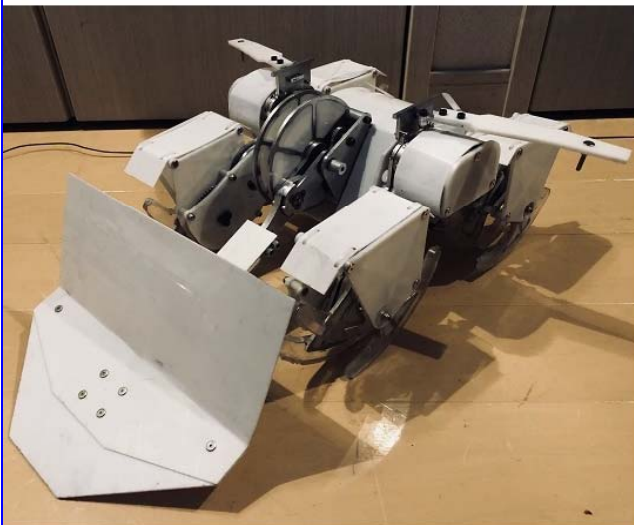
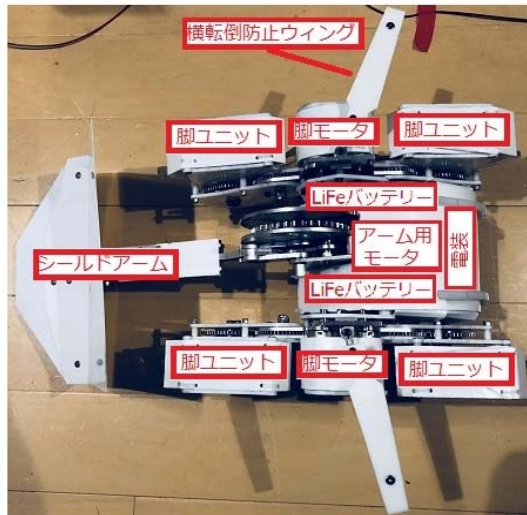
競技規則を参照  
 添付あり

再

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) <b>ハクろう</b> ロボット名 <b>白狼</b> 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) <b>チームゼロキュー</b> <b>TEAM09</b>
---	---

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。

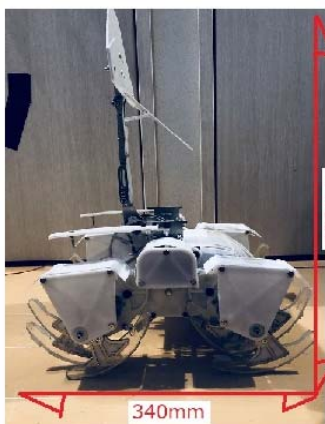
全体



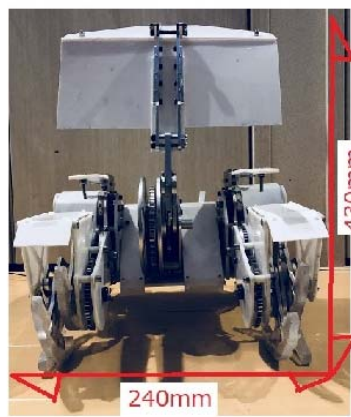
概要

サイズ(スタート姿勢) 240mm×340mm×430mm  
 サイズ(スタート後) 150mm×400mm×500mm  
 最大アーム振り上げ高さ 430mm  
 使用バッテリー LiFeバッテリー×2本  
 使用モーター アーム部2個 脚部4個  
 計6個 マブチ製380モーター  
 アーム機構 4節リンクシールドアーム  
 足機構 ヘッケンリンク  
 重量 (通常時) 2900g (追加装甲) 3000g  
 制御用電装系 フタバ製 MC402 3個  
 使用プロポ フタバ製 T6EX

- ・対横回転アーム用に防御追加装甲を使用します  
これによるサイズの変更はありません、重量は記載されてます
- ・スタート後展開する転倒防止ウイングを使用します  
スタート前スタート後のそれぞれのサイズは記載されています



スタート姿勢横から見た図



スタート姿勢前から見た図



防御追加装甲使用時

5月25日(金)必着

## ロボットの基本設計書

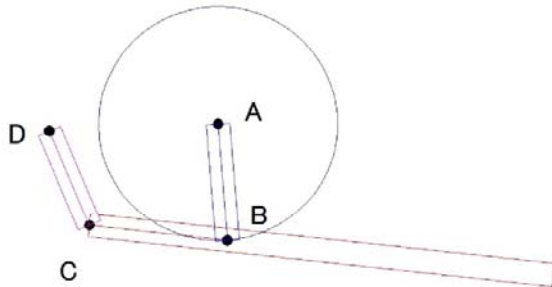
添付

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。

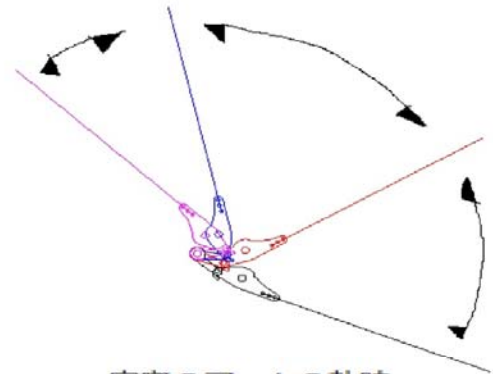
# アームと足機構の説明

## アーム機構の説明



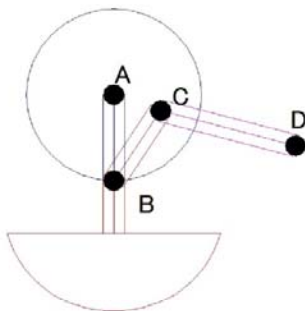
青色の辺ABが駆動リンク  
 赤色の辺BCが中間リンク（アーム）  
 紫色の辺CDが従動リンクです  
 今回設計したアームは中間リンクをアームに  
 使用しております。

点Aの出力軸は380モーターの  
 動力で回転します。  
 ABのクランクが回転して固定点Dから伸びる  
 従動リンクDCと中間リンクBCが稼働する  
 四節リンクとなっております。  
 これらよりアームの中間リンクは2点の  
 円弧中心を持つ連続した曲線を通して揺動する



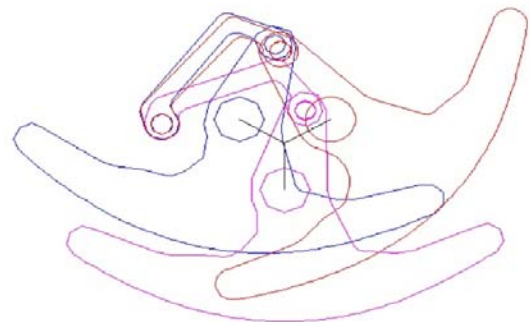
実際のアームの軌跡

## 足機構の説明



青色の辺ABが駆動リンク  
 赤色の辺BCが中間リンク（足）  
 紫色の辺CDが従動リンクです  
 こちらも四節リンクを使用した足となっており  
 一般的にヘッケンクランク機構と呼ばれる機構です  
 ABのクランクが回転して従動リンクと足が揺動し  
 120度ごとに別の足が地面について前進できる仕組みです

点Aの出力軸は380モーターの  
 動力で回転します  
 回転運動の中心を覆っていないので  
 競技規則に則ってます



実際の足の軌跡