

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。

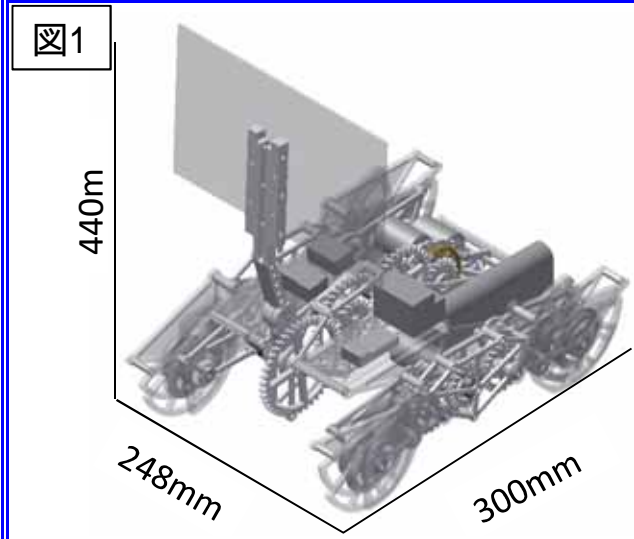
競技規則を確認した

添付あり

Ver1.0

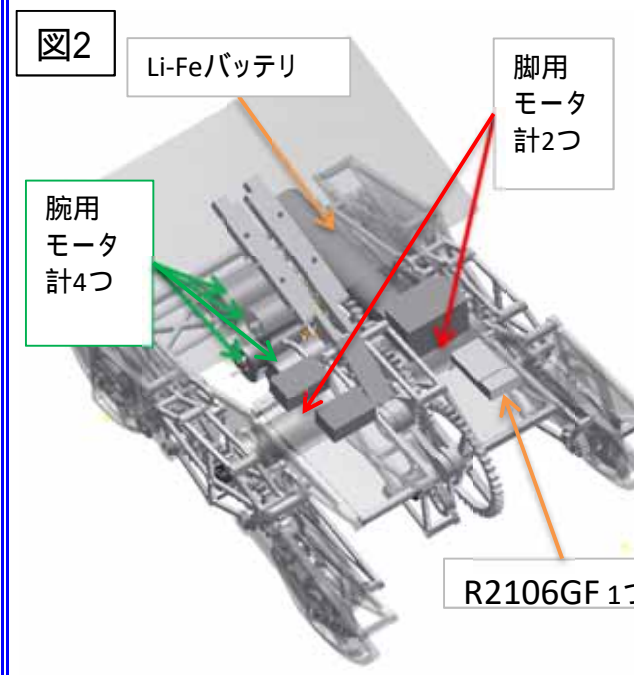
ロボット名(フリガナ) 15文字以内 (フリガナ) サバス ブイツー ロボット名 sabbath V2 すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) チュウダイセイケンオービー 中大精研OB
--	--

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。



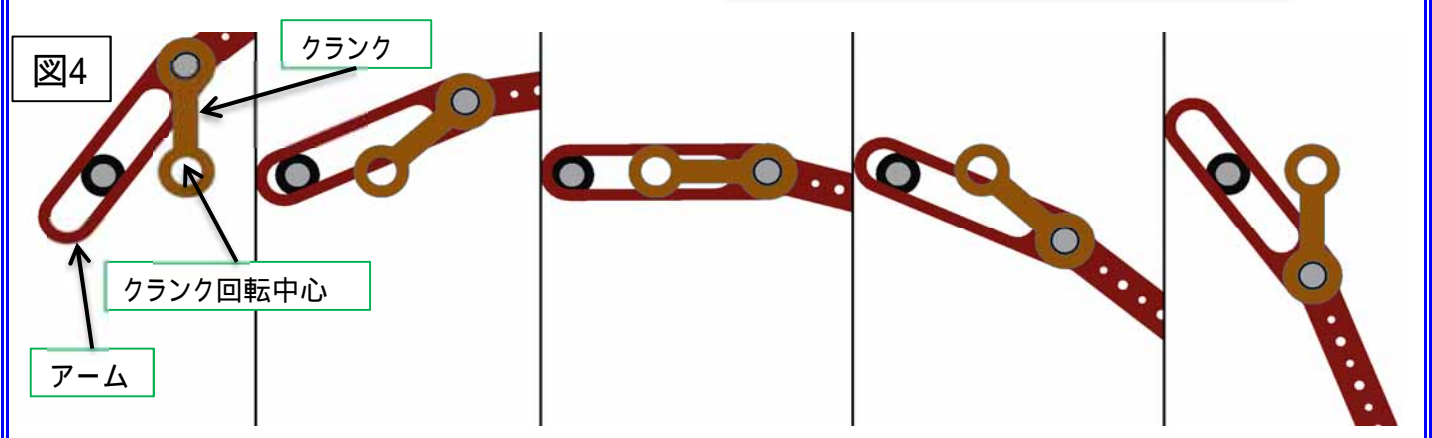
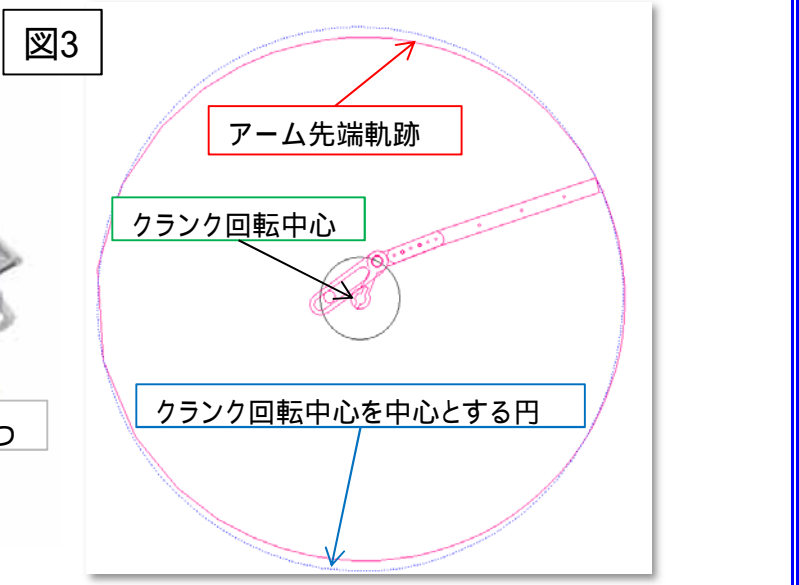
脚機構:スライダリンク機構3枚脚×4
 脚機構モータ:RS-380PH×2
 腕機構:スライダリンク機構を用いたシールドアーム
 腕機構モータ:RS-380PH×4
 バッテリ:Li-Feバッテリー 9.9V
 受信機:R2106GF
 サイズ:縦 300[mm] 横 248[mm] 高さ440[mm](図1参照)
 重量:3220[g]

バッテリーやモータ、受信機の配置は図2参照



腕機構について

図3にアーム先端の軌跡を示す。アーム先端は2点以上の回転中心を持ち、地面から550[mm]の地点を任意に行き来可能である。
 図4にアーム機構の動作概要を示す。
 オレンジ色の部品がクランク、赤色の部品が攻撃に用いるアーム部分である。赤色の部品には長方形の穴があり、ある一点と滑り対偶により拘束されている。



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。

脚機構について
図5にクランクを60度ずつ回した際の脚の動きを示す。
赤色の円はスライダ軸、水色の部品はクランクを示している。
120度ずつずらした3位相で1セットとし、4セット12脚で歩行させる。

図5

