

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。

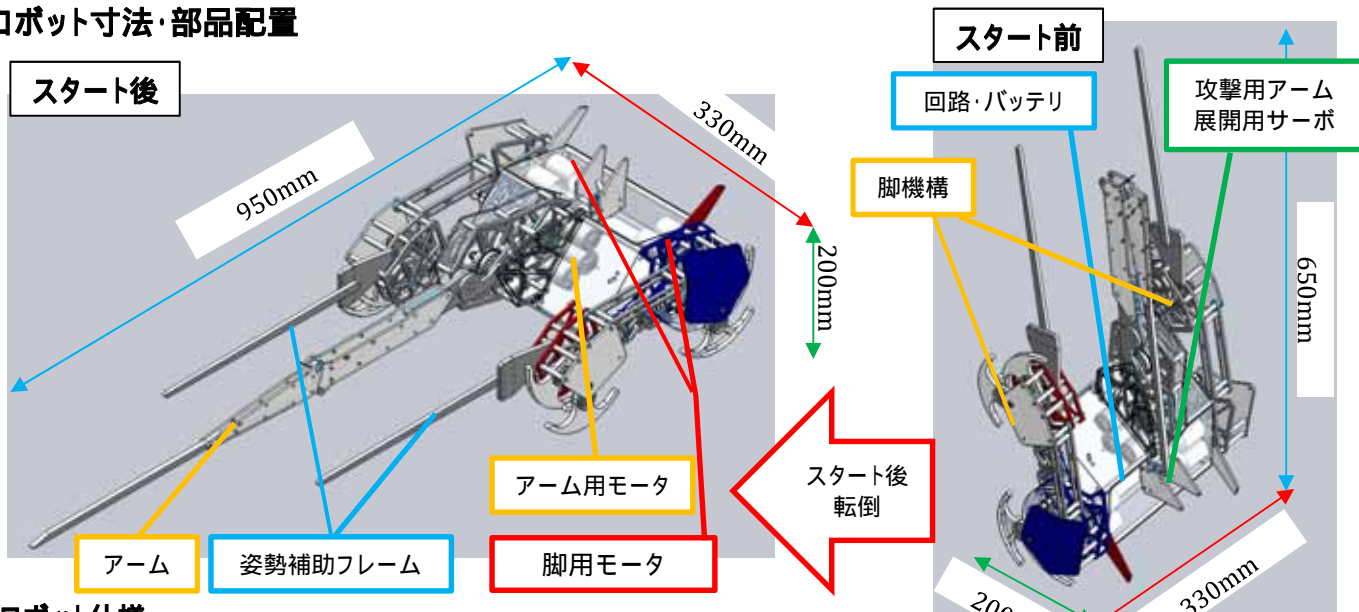
競技規則を確認した
 添付あり

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) グレイブ オーンスタイン ロボット名 グレイブ Ornstein <small>すでに提出しているエントリーシートと同じ事</small>	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) ノース Northers
---	--

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。

ロボット寸法・部品配置



ロボット仕様

スタート前サイズ:330mm × 200mm × 650mm
 スタート後サイズ:330mm × 950mm × 200mm

脚用モータ:RS380モータ 左右各2個
 アーム用モータ:RS380モータ 3個

重量:3250g

バッテリー リチウムフェライトバッテリー(9.9V) × 1
 送受信機 FUTABA 6J R2006GS

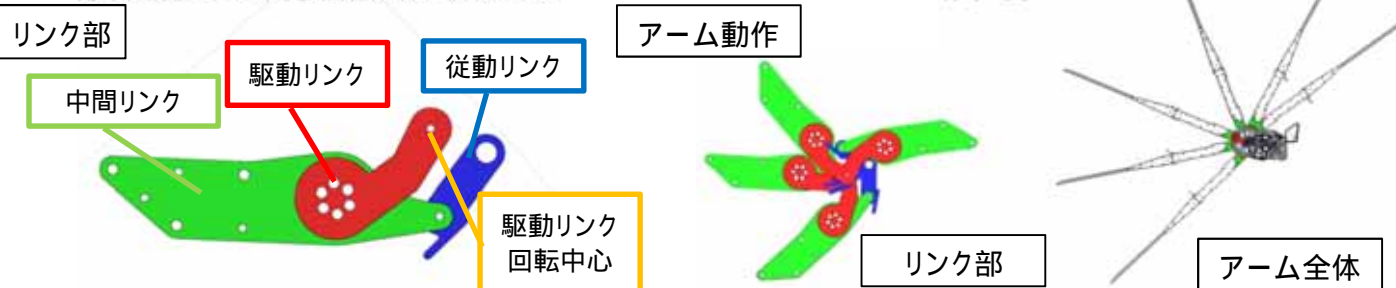
スタート時は倒立姿勢に配置し、転倒しながらリングに入場する。アームは展開用サーボで固定しておき、ロックを外す事で展開を行う。

攻撃用アーム

4節リンク機構を使用したロングロッドアーム。下図に示すようなリンクを使用する。中間リンクの延長部をアームの作動面とする。これにより相手マシンをひっくり返す、持ち上げて場外に落とすなどして攻撃する。

アームは約700mmの高さまで上げることができるため、200mmの高さを任意に通過できる。

中間リンクは駆動リンクから回転軸で接続されており、アーム作動面が十分に間隔が空いている2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通る。駆動リンクは150°程度の可動域でのみ動作する。



脚機構

ヘッケンリンクを使用する。120度位相3脚で1セットの脚機構を4セット使用する。脚は下図の様に動作する。脚の接地点はクランク回転中心を囲まずに動作する。

