

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) タレイヤ フクシア ロボット名 タレイヤ Fuchsia 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) ノーサース 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。

全体図

歩行用モーター
攻撃用モーター
回路・バッテリー
歩行ユニット
攻撃用シールド
横転防止用展開フレーム

横転防止用展開フレームは、スタート姿勢時たたむことができる

アーム機構

4節リンク機構を使用したシールドアーム。これにより、相手のマシンをひっくり返す、場外に押し出すなどして攻撃する。450mmの高さまで上げることができるため、200mmの高さを任意で通過することができる。揺動リンク機構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2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通過する。クランクは270°程度の可動域のみ稼働する。

200mm

スタート姿勢

電装系

電装系
電装系バッテリー：リチウムフェライト
バッテリー2セル×2 (直列4セル)
駆動用モーター アーム機構；マブチ380モーター 3個
脚機構 マブチ380モーター 左右各2個
送受信機 FUTABA 6JとR2106GF

歩行機構

ヘッケンリンクを使用した歩行機構。1ユニットは、脚4枚を90°位相で取り付けたもので、全部で4ユニットある。脚は、赤→黄→緑→青→赤の順に床に設置する。連続で動かすことで歩行動作する。

サイズ

スタート姿勢
縦：345mm
横：245mm
高さ：450mm

全体図
縦：530mm
横：460mm
高さ：450mm
重さ：3.28kg

5月25日(金)必着

ロボットの基本設計書

添付

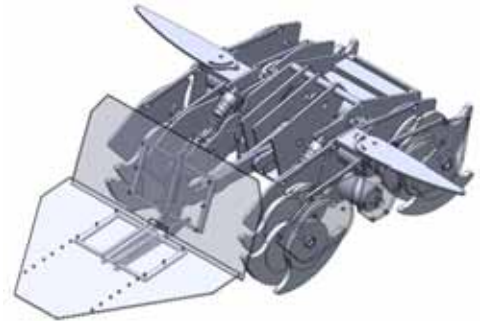
Ver1.0

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。

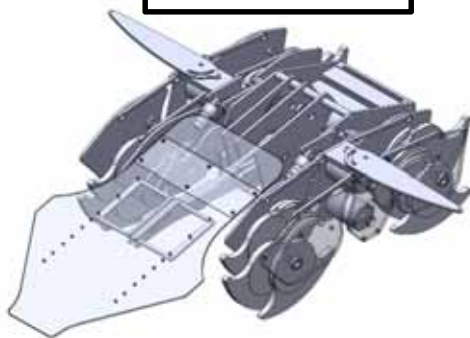
対戦相手に合わせて、有利に試合を運ぶための工夫

前からの突き刺す攻撃に対して強いもの、自分が刺しやすい形状になっているもの、面制圧能力の高いものなど複数の形状の異なるシールドを換装できるようにしておくことで、試合の相手に合わせて、こちらの有利な試合運びにやすくすることができる。
 基部となる4節リンク機構はどのシールドを選択しても、同一のものを使用する。どのシールドを使用しても200mmの高さを任意で通過することができる。どのシールドを使用してもロボット重量は3.05kg～3.20kg内となる。

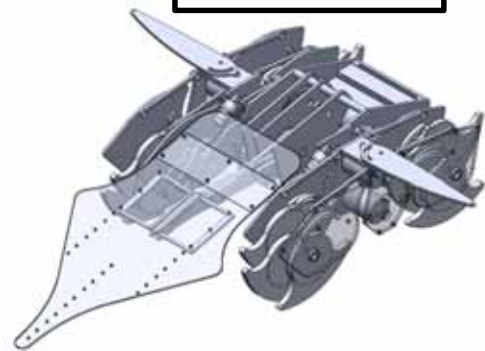
対突刺性タイプ



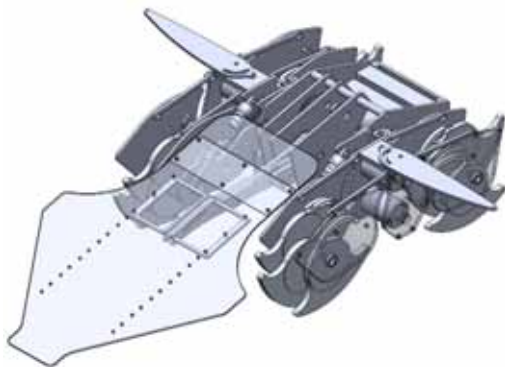
機動性タイプ



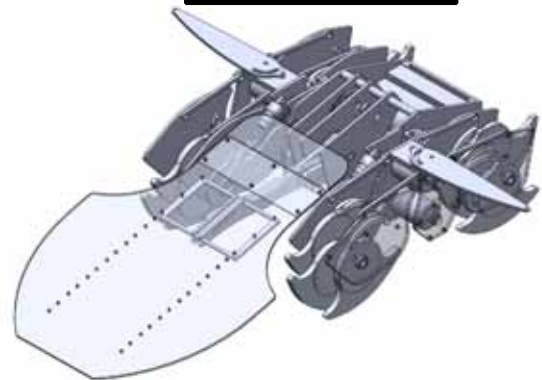
突刺タイプ



バランスタイプ



面制圧タイプ



カバー

上面、側面、後面からの攻撃に対して、防御力を強化するために、薄く透明なポリカーボネート材を使用しロボット全体を覆うカバーを使用する。このカバーは、任意で取り付け、取り外しができるようになっており、試合の相手に合わせて、こちらの有利な試合運びにやすくすることができる。このカバーを取り付けてもロボット重量は3.28kg内となる。カバーを付けた状態のスタート姿勢は、縦:348mm 横:248mm 高さ:450mmとなる

