

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。

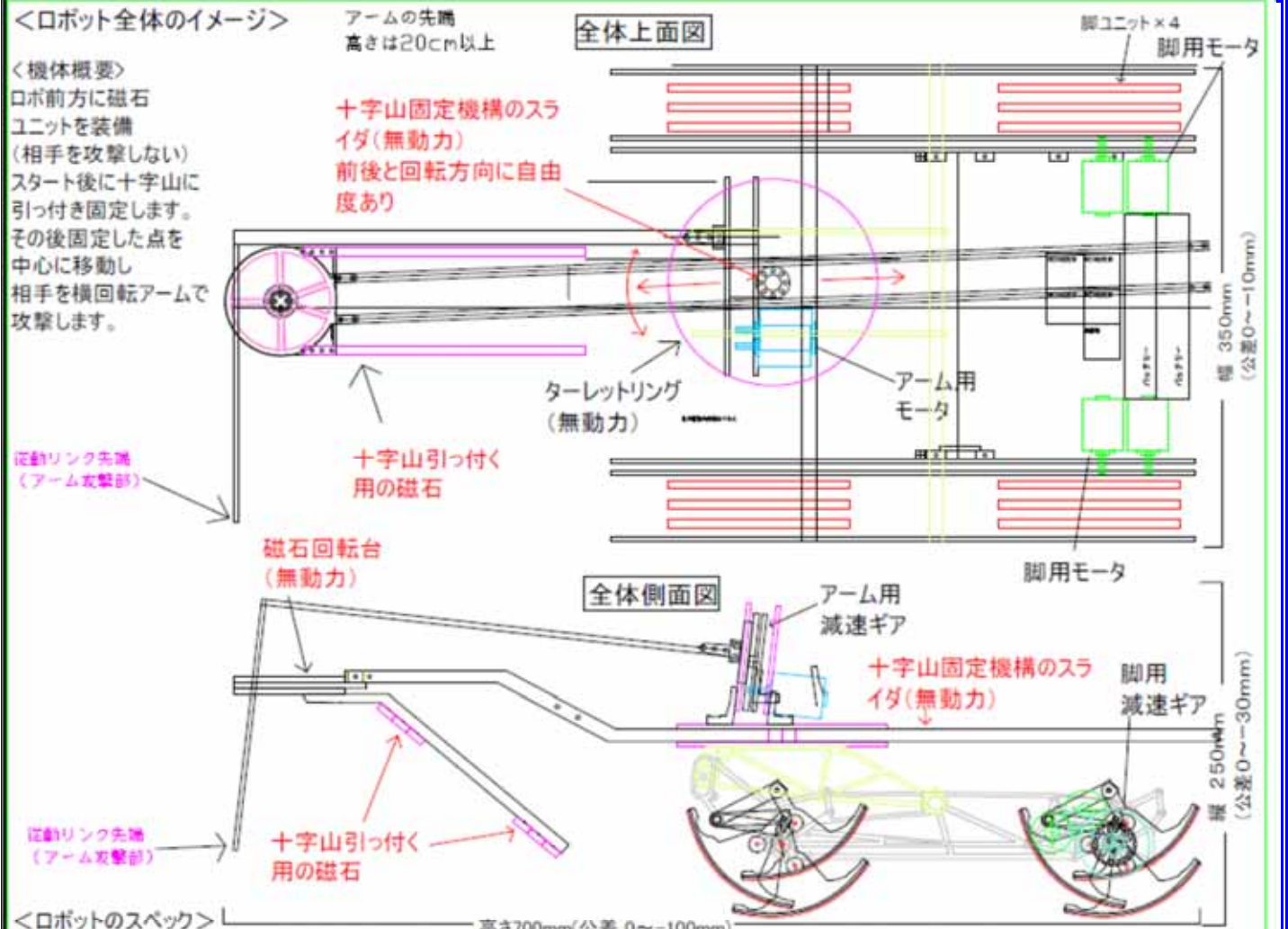
競技規則を確認した

添付あり

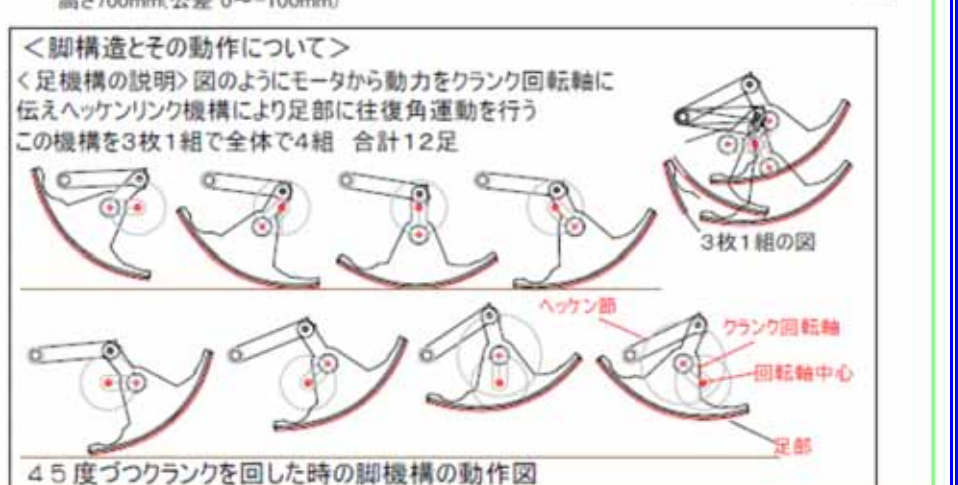
Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ヤマダ ーンコイホウダイ	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) メディアエクステック
ロボット名 やまだ ーん固定砲台 すでに提出しているエントリーシートと同じ事	メディアエクステック株式会社

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。



- <ロボットのスペック>
- 高さ700mm(公差0~100mm)
 - 幅250mm(公差0~10mm)
 - 縦350mm(公差0~30mm)
 - 重量: 3295g(公差0~100g)
 - モータ: マブチ380PH 足2~4個 アーム2個
 - バッテリー: Lifeバッテリー×2本
 - 送受信機: フタバ製2.4GHzの6EX送受信機セット
 - 脚機構: ヘッケン節を利用したリンクによる歩行機構
 - 腕機構: スライダーリンクを利用した横回転式アーム



5月25日(金)必着

ロボットの基本設計書

添付

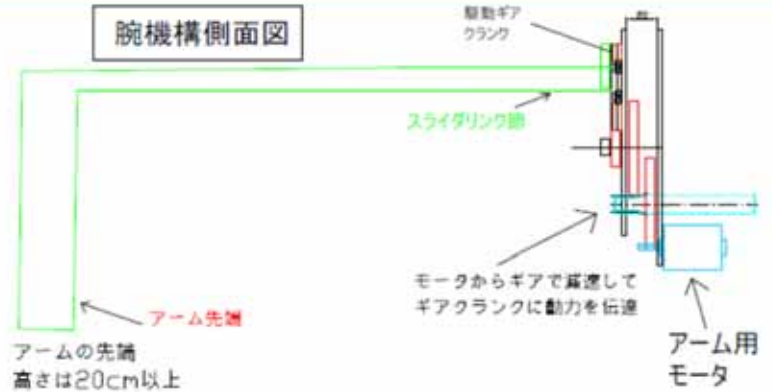
Ver1.0

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。

＜アーム機構の説明＞

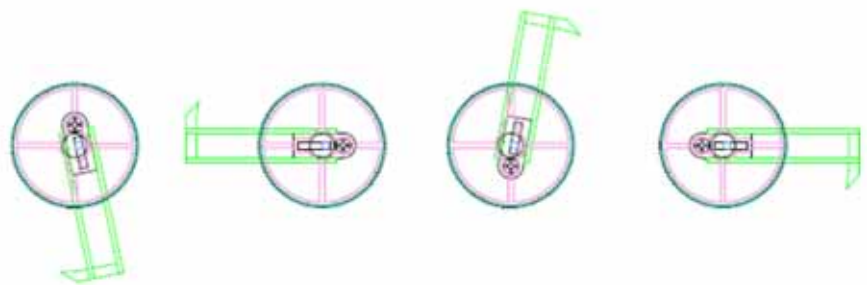
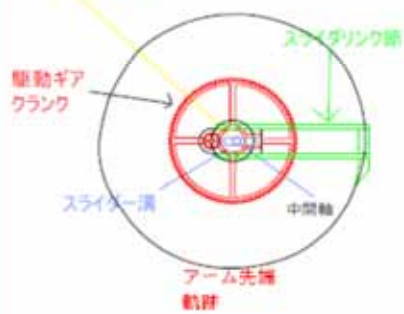
図のようにモータから動力をギアクランク中心軸に伝達
 駆動ギアクランク(赤)が回ること
 スライダリンク節(緑)が追従して回ります。
 駆動クランクとスライダリンク節のスライダ部によって
 アーム作動面が揺動運動します。
 アーム作動面はクランク回転軸中心と中間軸、
 この2点の円弧中心を持つ連続した曲線の動作をします。

腕機構側面図



腕機構正面図

ギア中心は回転中心



90度づつクランクを回した時の腕機構の動作図

＜十字山固定機構の説明＞

磁石を十字山の中央に引っ付け
 磁石を固定したまま
 スライダと回転軸(無動力)を利用し
 前後 左右に自在に動くことが可能

リングの十字山

自在にリング上を
 移動可能

