

5月25日(金) 必着

ロボットの基本設計書

競技規則を確認した

添付あり

Ver1.0


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。

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) タルシム ロボット名 怠 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) リツメイカンダ'イガ'クロボットギ'ジュツケンキウカイ 立命館大学ロボット技術研究会
--	--

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**

脚:ヘッケンリンクを利用した4節リンク  
 1つの脚につき三相の脚を組み込んでいます  
 脚モーター:マブチモーター製380モーター×4  
 アーム:4節リンクを用いたクランクアーム  
 アームモーター: マブチ製380モーター×3  
 バッテリー:6.6VLiFeバッテリー×2  
 サイズ:全体図参照  
 重量:3300g以内  
 安全を考慮し機体の角にR1.5以上のフィレットをかけます




アームの徒動節の一部が転倒復帰機構

200mm

スタート姿勢 横面より

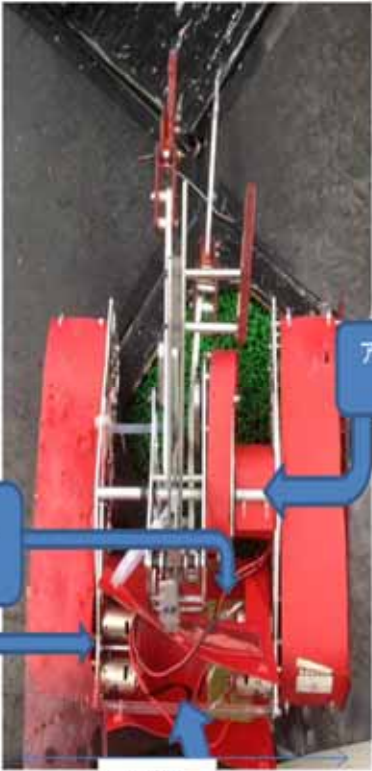
スタートは転倒スタートをし規定サイズ内に収めます

アームの作動面は基準の200mmを任意のタイミングで超える事ができます



670mm

240mm



アーム用モーター 3発

脚用モーター 各2発

345mm

バッテリー、電装置き場

5月25日(金)必着

ロボットの基本設計書

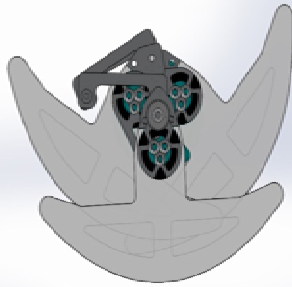
添付

Ver.1.0

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

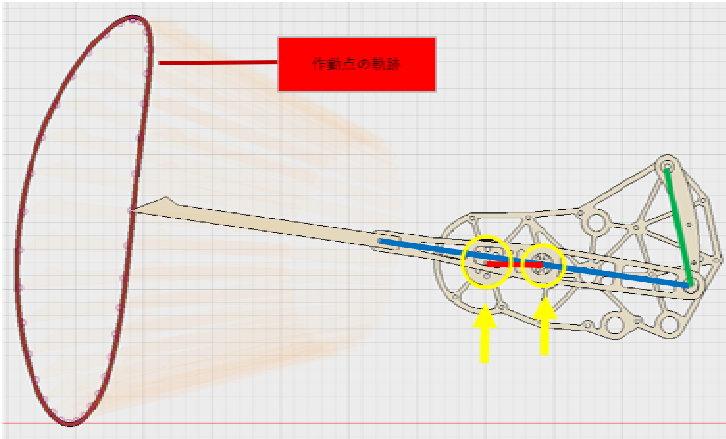
ヘッケンリンクを利用し、4節リンクとクランク機構を使用することで往復運動します。  
1組につき3層使用し、全部で4組の脚で移動します。



アーム機構

アーム機構は4節リンクを用いたクランクアームです。動力は1つです。  
アーム作動面は試合中任意に高さ200mmを通過することができます。

図の部品は赤:駆動リンク、青:中間リンク、緑:従動リンクとなっています。中間リンクの延長にアーム作動点があり、アーム作動面は下図のように十分に離れた2点の円弧中心を持って往復運動をし掃動しています。アームは2層になっています。



対戦相手によってロッドの先を交換しますが、いずれのロッドも高さ200mmを超えることができます。  
また、アームの従動節の一部を転倒復帰機構として使用します。