

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

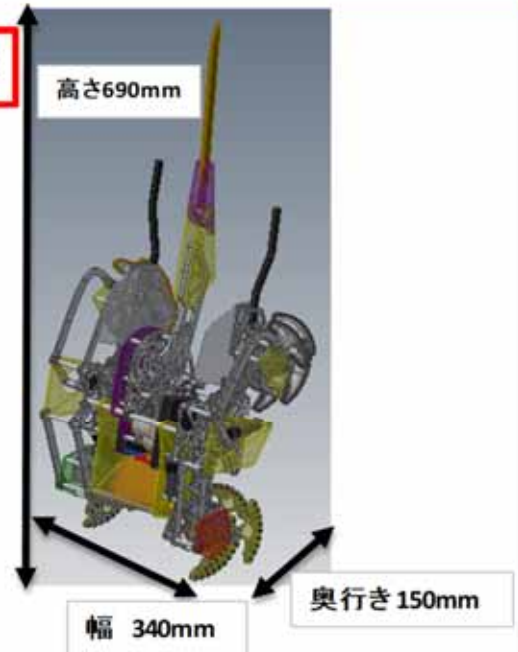
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) <b>びらふ</b> ロボット名 <b>饅</b> すでに提出しているエントリーシートと同じ事	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) <b>リツメイカンダイガクロボットギジュツケンキュukai</b> <b>立命館大学ロボット技術研究会</b>
---	---

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。

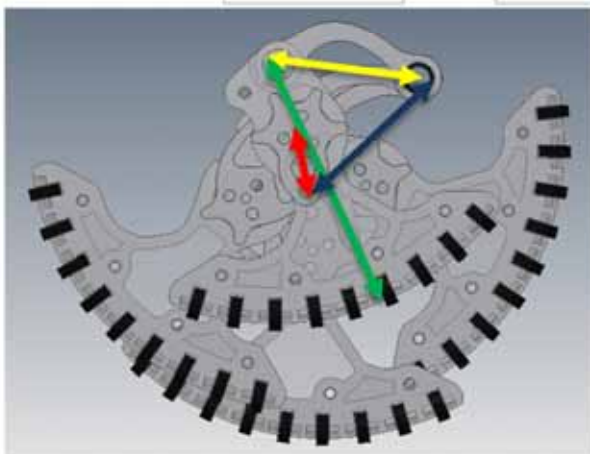
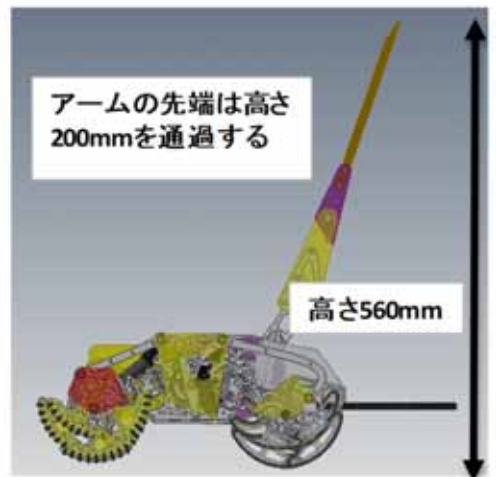
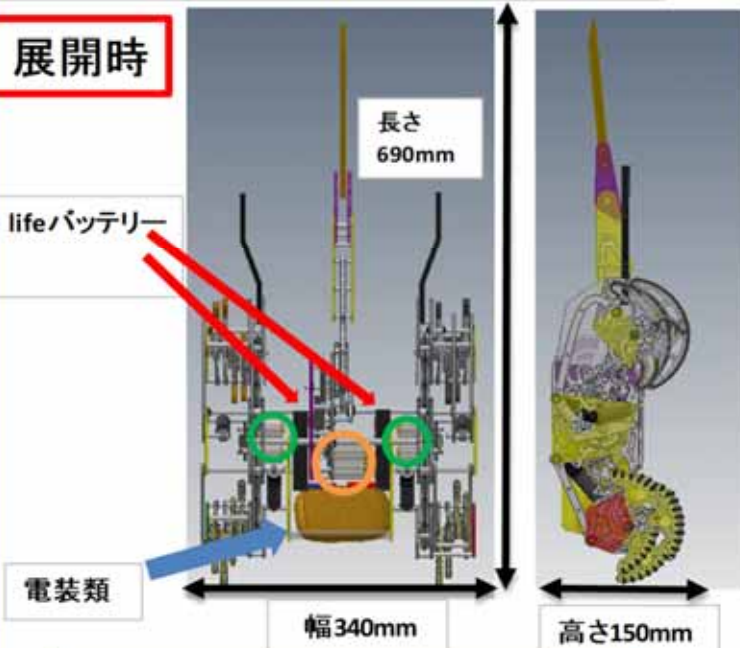
スペック

脚：ヘッケンリンクを用いた脚部 1脚につき4相  
合計4脚  
アーム：4節リンクを用いたミドルロッドorシールド  
動力：マブチ380モーター  
アーム 3発  
脚 各2発 計4発  
バッテリー：6.6V LiFe 2個  
サイズ： 150 × 340 × 690 (mm)  
転倒スタートを行う  
重量：3290g 以内  
機体の角にR2以上のフィレットをかけ、  
安全面には十分考慮する。  
下図にアームモータと脚モータを○で示している。  
オレンジ：アームモータ 緑：脚モータ

スタート時



展開時



脚機構

ヘッケンリンクを用いた4節リンククランク機構を使用することで往復運動をし、前進する。

赤：原動節

青：固定節

黄：従動節

緑：揺動節

足先にオムニを模した自動輪がついている。

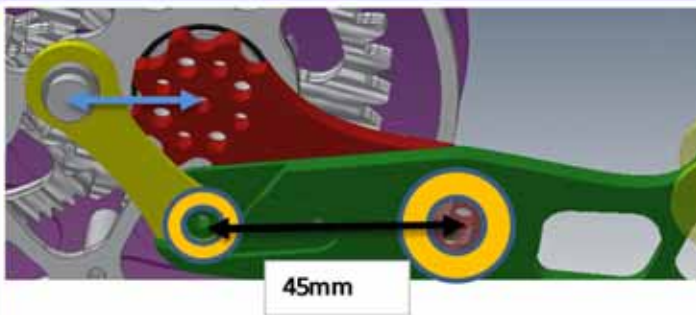
5月25日(金)必着

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。



腕機構(リンク構造)

アームの機構には揺動節を攻撃部位とする4節リンクを採用した。

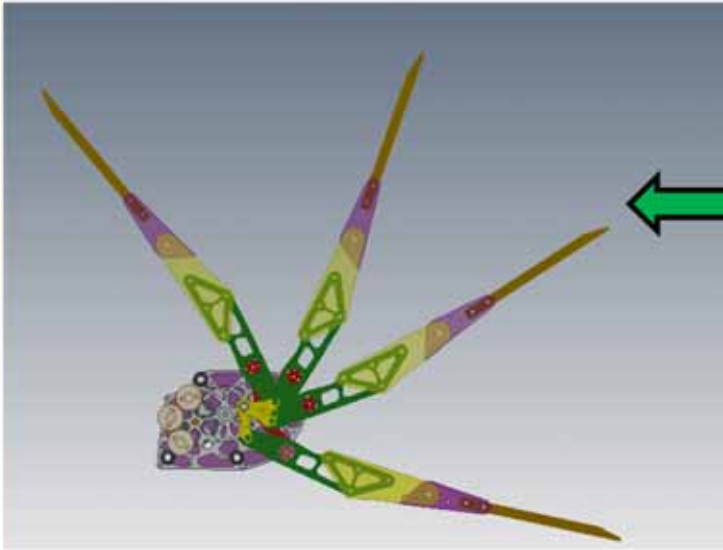
赤: 原動節

青: 固定節

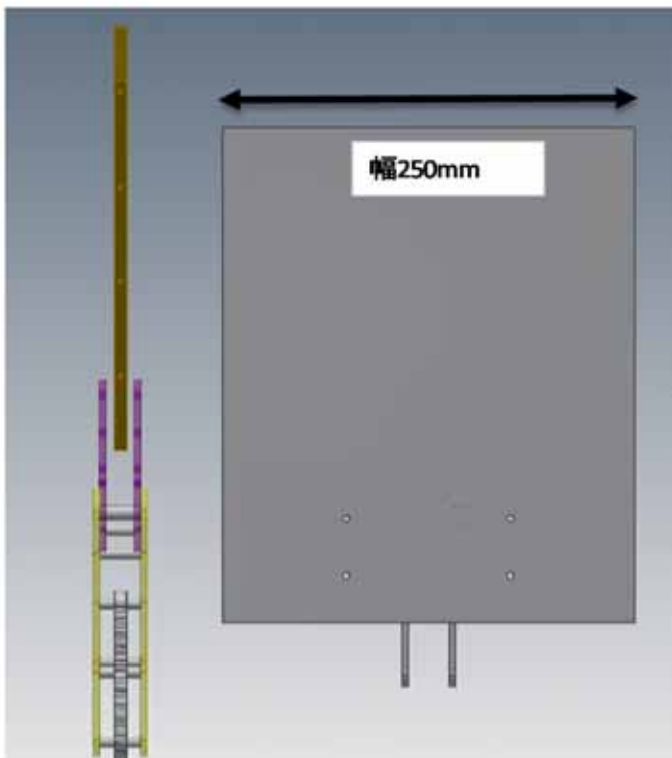
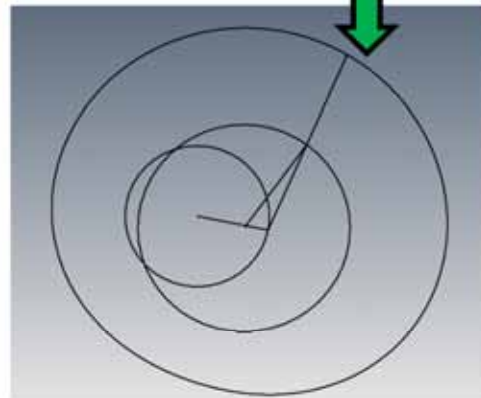
黄: 従動節

緑: 揺動節...攻撃部(先端部を換装)

右図に示した黄色の円で示した2点の十分な間隔を持った円弧中心を持つ連続した曲線を往復する動作をする構造となっている。



アーム先端(揺動節)の軌跡



換装アーム

左: ミドルロッド

右: シールド

リンク機構は共通のものを使用する。

どちらのアームでも高さ200mmを超えることができる。