

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。

競技規則を併せて提出する  
 添付あり

再

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ミルウォークープロコル ロボット名 栗 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ュウカイ 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。

スペック

脚:ヘッケンクランクを用いた脚部 1脚につき3相 全部で4脚

アーム:4節リンクを用いたシールド

動力:マブチRS-380PHモータ

アーム 3発

脚 4発

バッテリー:6.6V Life 2個

サイズ:250 × 280 × 570(スタート時)

180 × 460 × 570(展開時)

重量:3300g以内

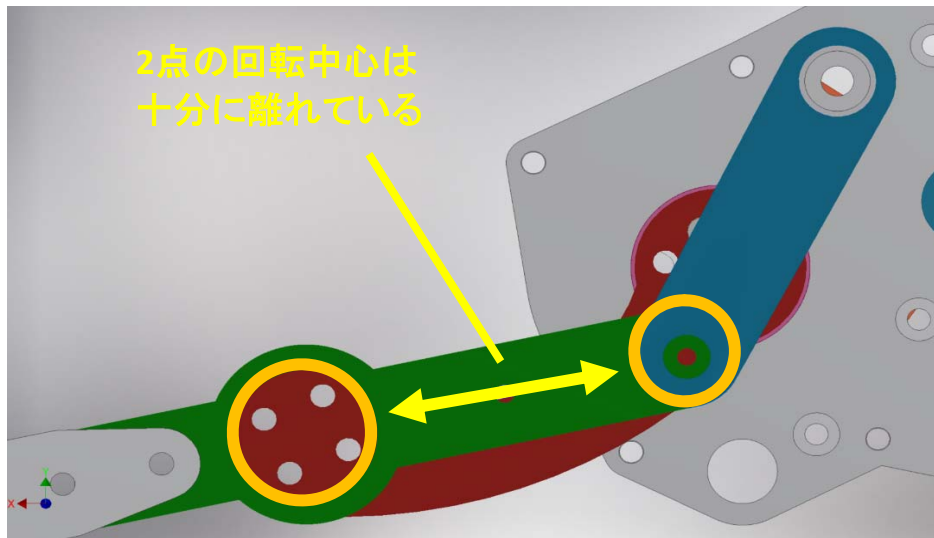
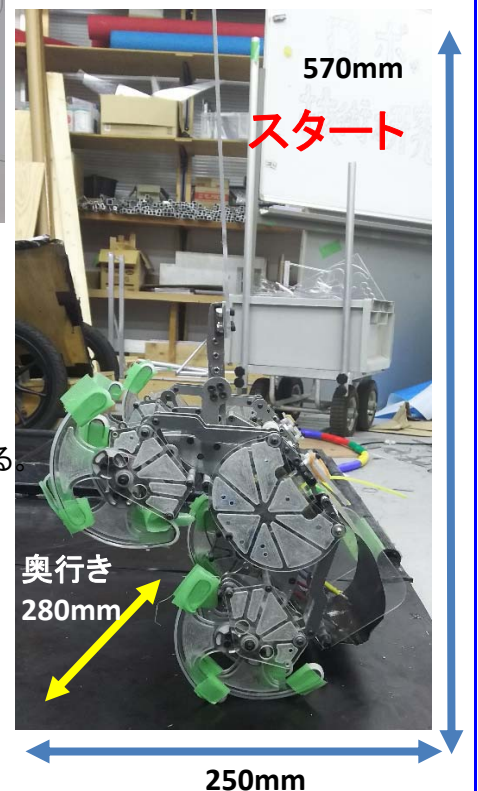
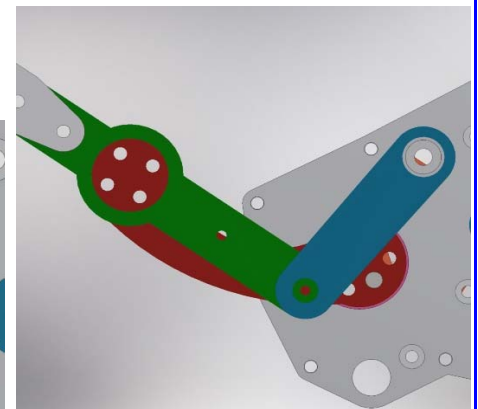
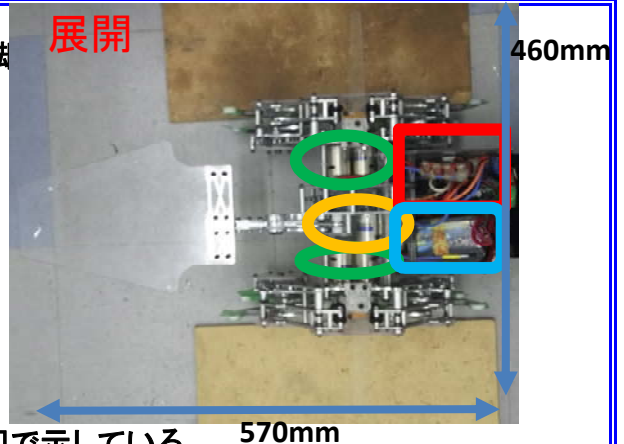
機体の角にR2以上のフィレットをかけ、安全面には十分考慮する。

左図にアームモータと脚モータを○で、バッテリーと電送を□で示している。

オレンジ:アームモータ 緑:脚モータ

青:バッテリー 赤:電送

下図でオレンジの円で示した2点の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。



アーム機構

上の図は赤が原動節、青が従動節、緑が揺動節を示している。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。アームにはモータを3発使用する。垂直上方向まであげることが可能なので、いつでも任意のタイミングで高さ200mmを超えることが可能。

脚機構

下の図は赤が原動節、青が従動節、緑が揺動節を示している。ヘッケンリンクと120°位相のクランク機構を用いた往復運動をする3層1組の脚を計4組使用して移動する。大会規定のモータを左右に各2発ずつ使用する。



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。

アーム先端の軌跡



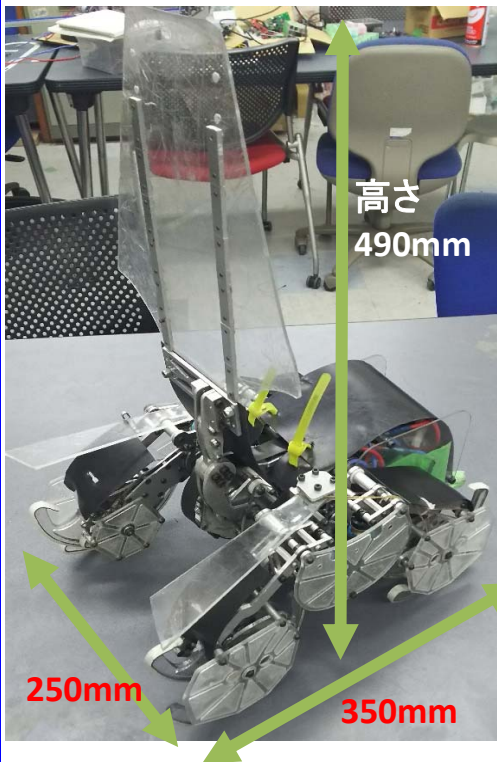
200mm以上

180mm

変更点

スタート時

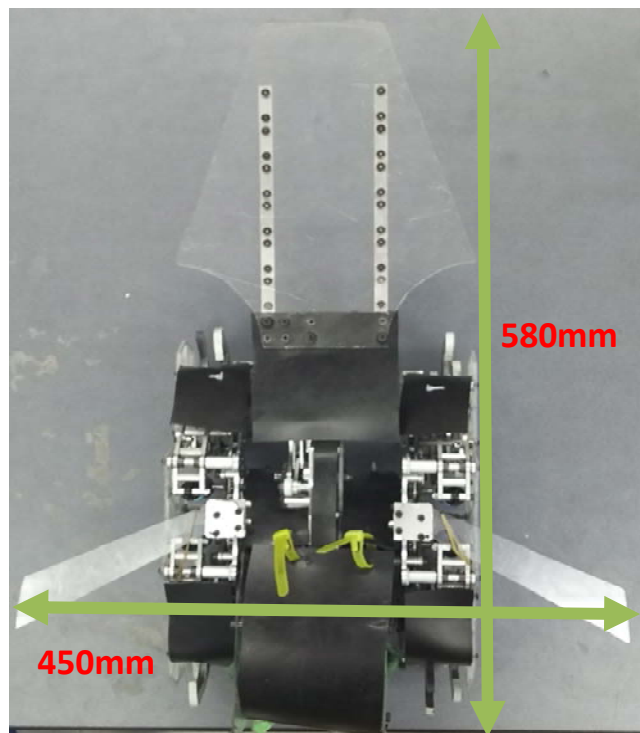
展開時



高さ  
490mm

250mm

350mm



580mm

450mm

また、対戦相手のアーム機構によって右図のような換装式のカバーを取り付ける場合があります。

