

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	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) サクル	(フリガナ) リツメイカンダイガクロボットギョクセンキョウカイ
ロボット名 隼	立命館大学ロボット技術研究会

すでに提出しているエントリーシートと同じ事

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節リンクを用いたロングロッド

動力: マブチRS-380PHモーター

アーム 4発

脚 4発

バッテリー: 6.6V Life 2個

サイズ: 140×300×970(mm) (展開時)

200×300×590(mm) (スタート時)

重量: 3300g以内

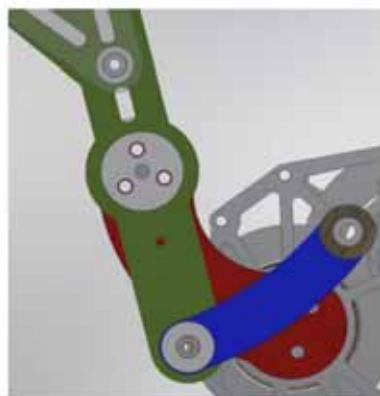
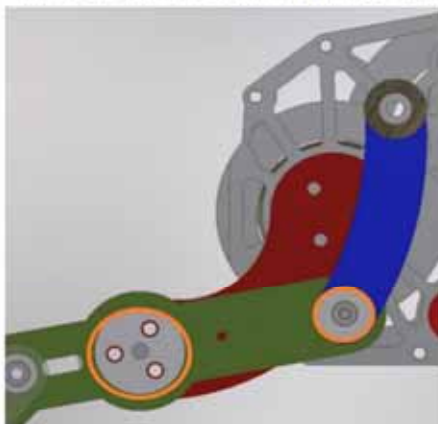
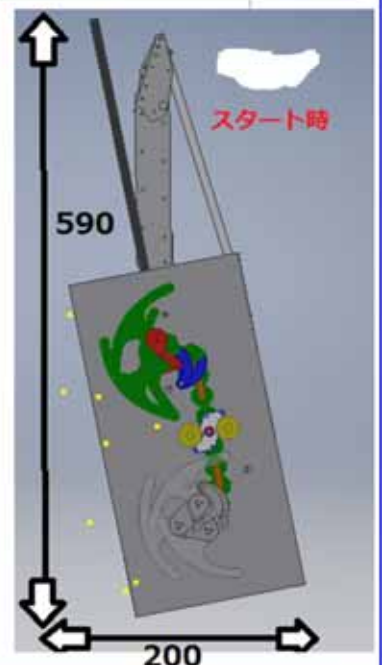
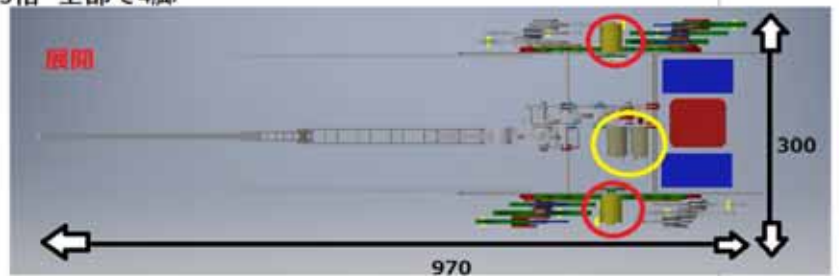
機体の角にR2以上のフィレットをかけ、安全面には十分注意する。

右図にアームモーターと脚モーターを○で、バッテリーと電送を■で示している。

黄色○: アームモーター 赤○: 脚モーター 青■: バッテリー 赤■: 電送

下図でオレンジの○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。

下図より2点の回転中心は十分に離れている



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。

アームにはモーターを4発使用する。垂直上方向まで上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。

ロッドの左右に攻撃時に自機を支えるカウンターを装備しているが動力を積んでいないため、攻撃には直接関係しない。

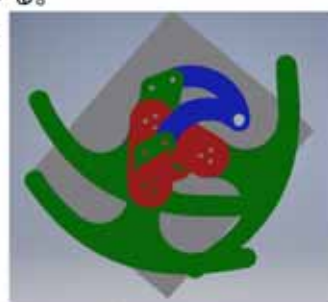
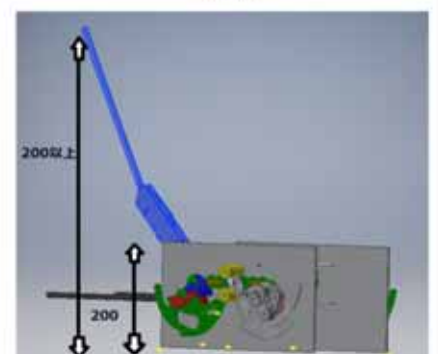
脚機構

右の図は赤が原動節、青が従動節、緑が揺動節を示している。

ヘッケンクランクと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。

大会既定のモーターを左右に各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。

アームの軌跡

下図の赤線がアームの軌跡

