5月24日（金）必着

ロボットの基本設計書

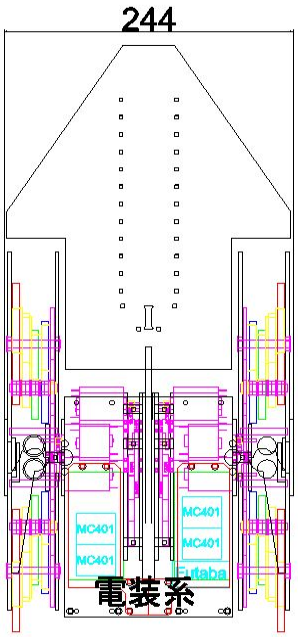
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

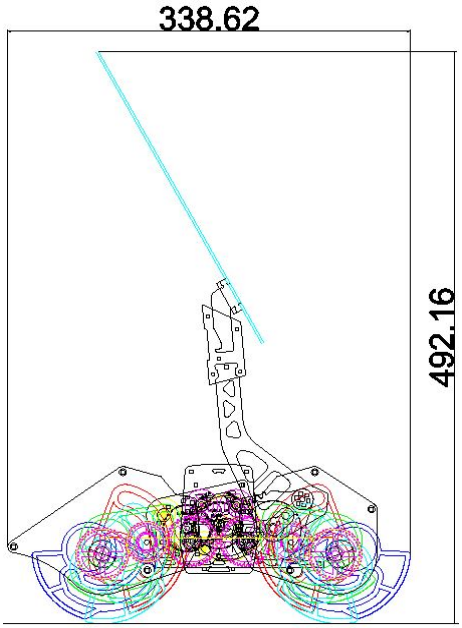
☑ 競技規則を確認した
☑ 添付あり

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) メタモルディーキューブ	(フリガナ) スリーディーグリップス/サメズレーシング
ロボット名 MetaMolD³	3DGrips/鮫洲レーシング

すでに提出しているエントリーシートと同じ事

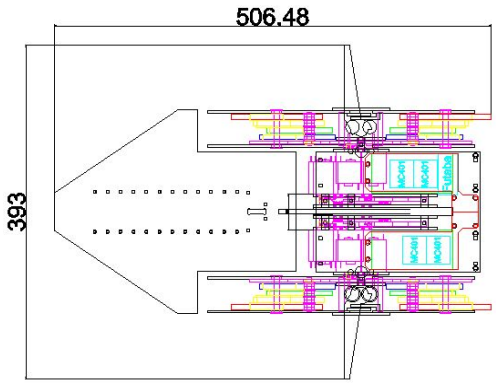
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

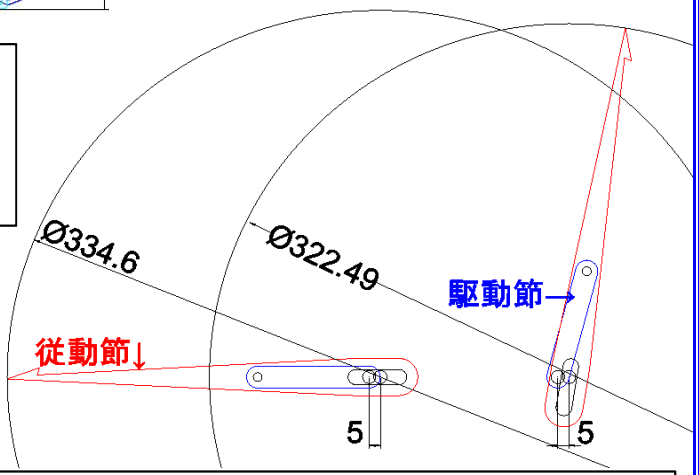




マシンの寸法は左の通りで、スタート時の姿勢で規定内に収まっています。
モーターはマブチ380モーターを脚の左右に2個づつ、アームに4個で最大8個となります。
バッテリーはリチウムフェライトバッテリーの13.2Vを使用します。
重量は3290gです。

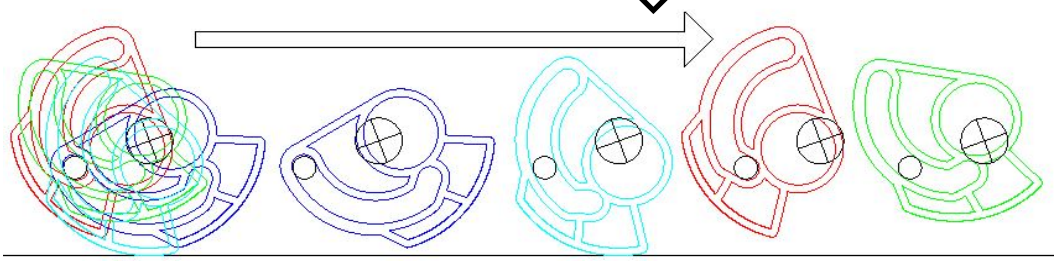
スタート後は機体が展開し対戦に適したフォルムとなります。
アームは換装機構を用意しますが、全てスタート時の姿勢で規定内に収まっています。（添付シート参照の事）
安全面を考慮してアーム先端等尖りやすい場所はデータ上でフィレットをかけています。





上図の通り、アーム機構はスライダーリンクを用いた揺動リンクで、アームの最終段軸と揺動リンクのスライダー軸が5mm離れています。相手を攻撃する従動節はスライダーリンクによる揺動でアーム先の軌跡が変化するため、大会ルールの規定を満たしています。
左の図は相手を攻撃する挙動の途中で、任意のタイミングで200mmを越えることができます。

脚機構は90度位相4枚組で1セットが構成されており、疑似4節スライダーリンクによる揺動運動で前進します。
脚回りは特殊なリンク比を考案し摩耗などによって性能が落ちにくく性能のいい脚を設計しました。



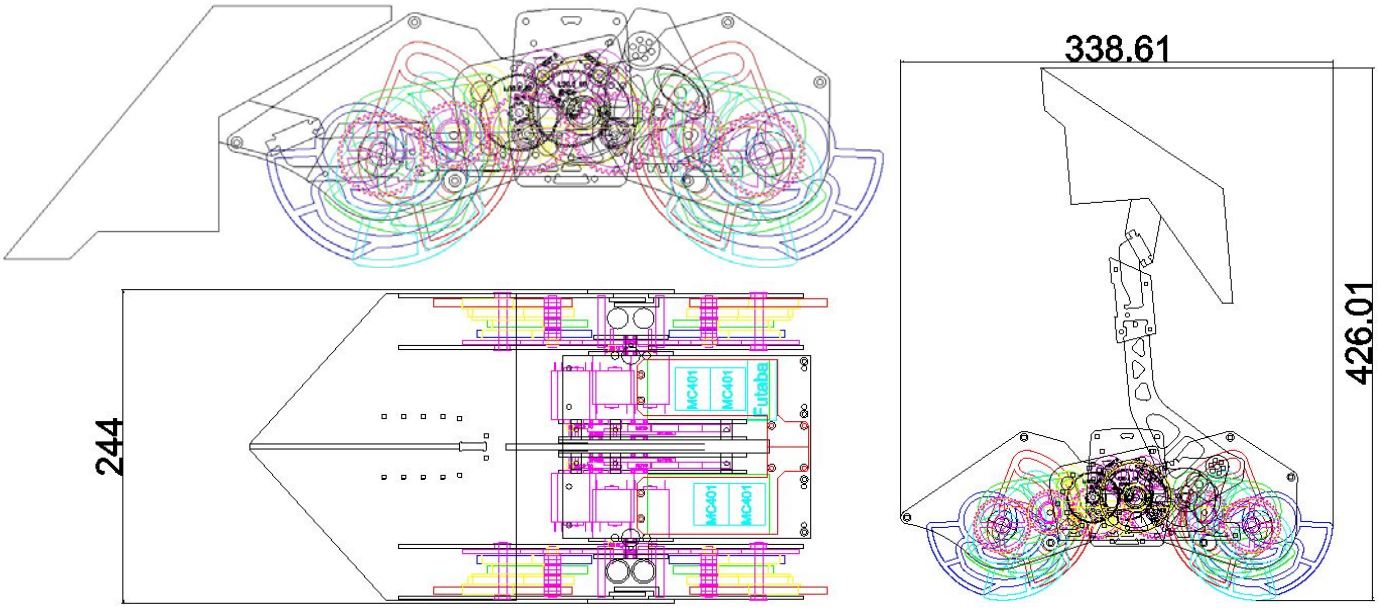
5月24日（金）必着

ロボットの基本設計書

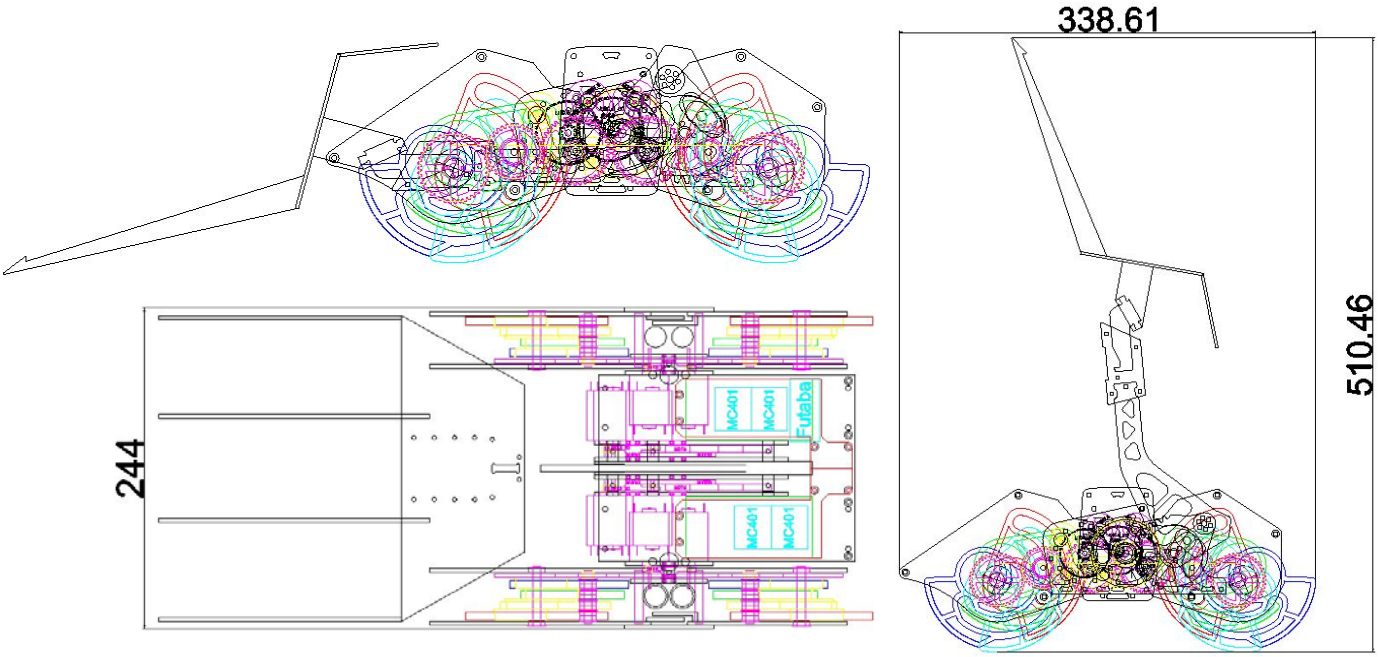
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付

Ver1.0



換装アーム1
アームを極力コンパクトにして相手からの攻撃を受け流せるような形状になっています。
図の通りスタート時の姿勢で規定内に収まっています。（単位は全て㎜）
ワンタッチの換装機構を搭載しており交換にかかる時間は10秒程です。



換装アーム2
アーム先が複数に分かれており、攻防共に優れた形状になっています。
アーム先は収縮できるようになっていてアームが複数ある使いづらさを補える機構を搭載しています。
図の通りスタート時の姿勢で規定内に収まっています。（単位は全て㎜）
同じくワンタッチの換装機構を搭載しており交換にかかる時間は10秒程です。