14 受付番号

5月19日(金)必着

■ 重量(g)

■ バッテリー(種類) lifeバッテリー

駆動源(種類・個数)

腕 RS380PH

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

✓ 図がページ内に納まっている

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) Luch5 (フリガナ) KHK歯車工房/大同大学OB 味ット名 **ルクス** ケーエイチケーハグルマコウボウ ダイドウダイガクオ すでに提出しているエントリー内容と同じ内容

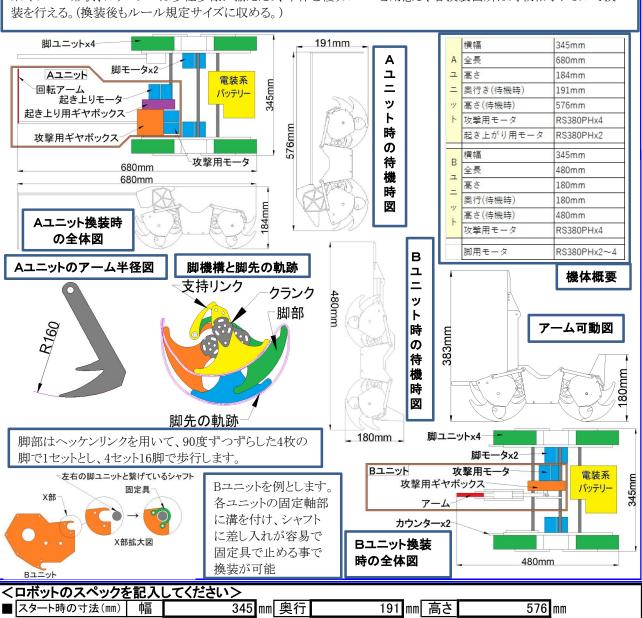
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください

アームの先端を相手に引っ掛け、横転させて戦える攻撃ユニット(以後Aユニットと呼ぶ)と、相手の懐にアームを入れ持 ち上げて戦える攻撃ユニット(以後Bユニットと呼ぶ)を対戦相手によって換装し、2種類の戦いが行える様になっている。 (換装時は各ユニット換装時の全体図内の枠で囲われた部位のみ換装を行い、左右の脚ユニットを繋げているシャフト は取り外しません。) 各ユニットの攻撃用ユニットは、 換装図の様に簡易的に換装が可能となっています。

Aユニットでは、アーム半径図の様にアームの回転中心から半径160mmある為、20cmの高さを任意に超えることが可能。 同様に、Bユニットではアーム可動図の様にアームが20cmの高さを任意に超えることが可能。

Aユニット/Bユニット共に、攻撃/起き上り用ギヤボックスの機構については添付資料を参照して下さい。

爪やアーム形状、カウンターは多種多様に揃えたり、本体を覆うカバーを用意し、各換装箇所は対戦相手によって換



× 4 個 脚 RS380PH

× 4 個

3290 g

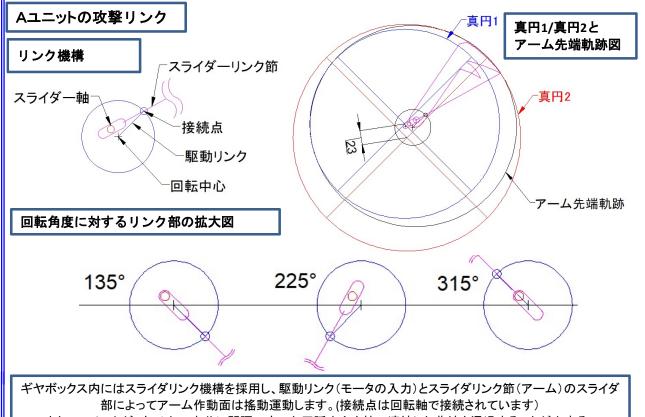
その他◯▽←☑を入れて、上記青枠内に記載ください。

5月19日(金)必着

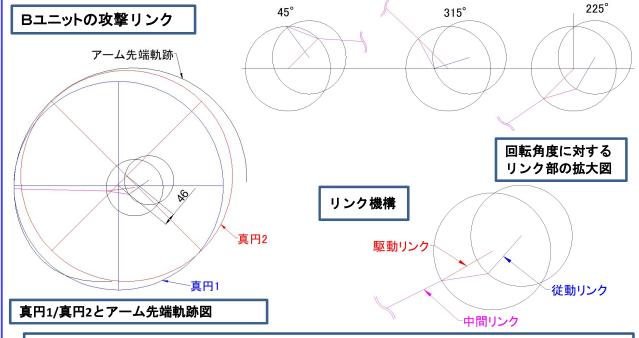
ロボットの基本設計書(添付シート)

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。





またこのリンクが2点以上の充分に間隔の空いた円弧中心を持つ連続した曲線を通過することが出来る。 (真円1と真円2の間隔は23mm空いています。)



アーム機構は台形四節リンクによる揺動リンク機構を利用し、従動リンクが一定の範囲を揺動運動します。 接続部はすべて回転軸で接続されており、中間リンクの延長部で攻撃を行います。

またこのリンクが2点以上の充分に間隔の空いた円弧中心を持つ連続した曲線を通過することが出来る。 (真円1と真円2の間隔は46mm空いています。)