

5月19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
- ☒ 図がページ内に納まっている

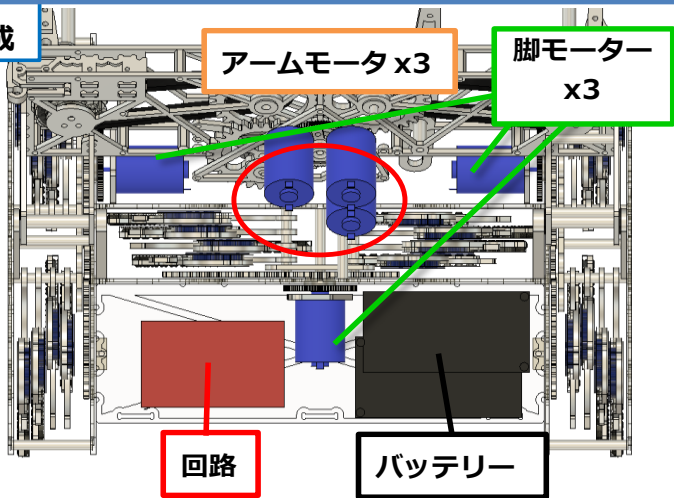
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) カニーバ ロボット名 蟹 すでに提出しているエントリー内容と同じ内容	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) ラグナルジオ Lagunargio (RRST OB)
--	---

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。

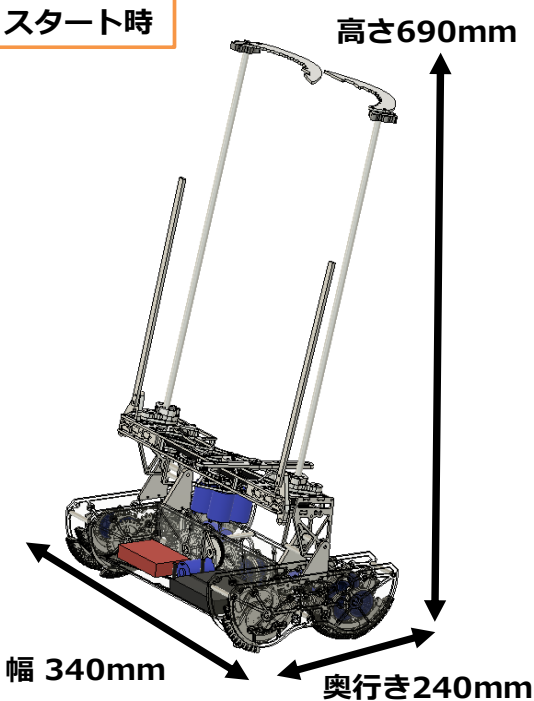
スペック

脚：ヘッケンリンクを用いた脚部 1脚につき4相 合計6脚
アーム：スライダーリンクを用いた無限回転アーム
機体の角にはR2以上のフィレットをかけ、安全面には十分注意する。

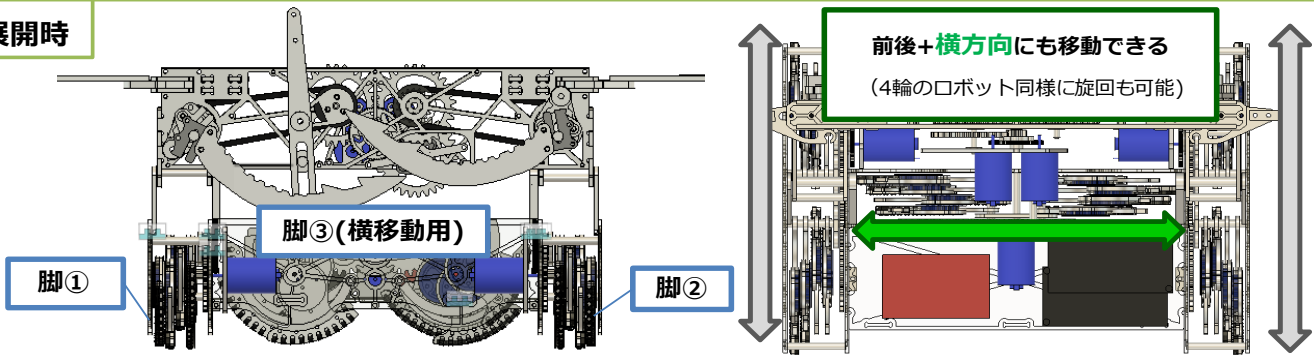
構成



スタート時

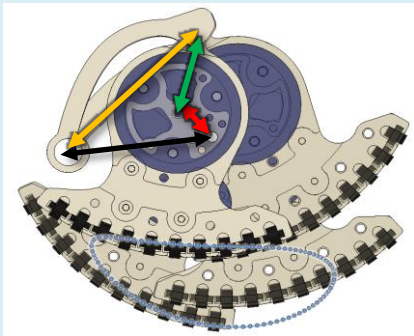


展開時



※8/17 変更箇所

脚機構(右図)
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行い前進する。
(脚先には自動輪が取り付けられている)
赤：原動節 黒：固定節 黄：従動節 緑:揺動節
青o-：動作軌跡



<ロボットのスペックを記入してください>

■ スタート時の寸法(mm)	幅	340	mm	奥行	240	mm	高さ	690	mm	
■ 重量(g)	3290 g									
■ バッテリー(種類)	6.6V lifeバッテリー X 2個									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチ380モーター	×	3	個	脚	マブチ380モーター	×	3	個
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

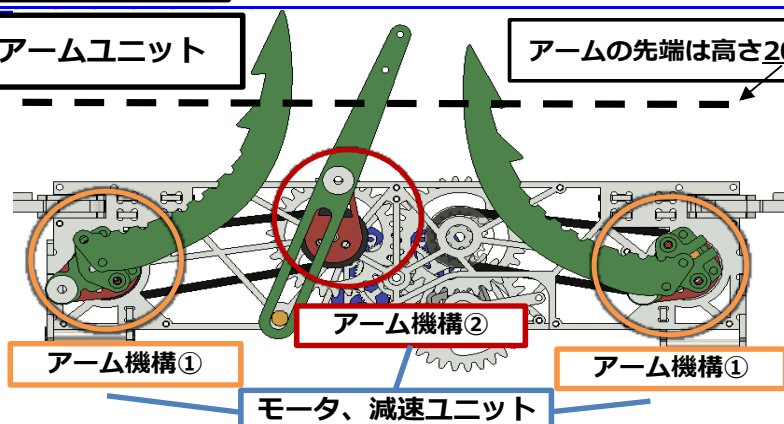
ロボットの基本設計書(添付シート)

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。

添付

アームユニット

アームの先端は高さ200mmを通過する



アームユニットは**共通のモータ**から
「アーム機構①」(左右同形状)、
「アーム機構②」にそれぞれ動力が
 伝達される構造となっている。

アーム機構①
リンク構造

回転軸

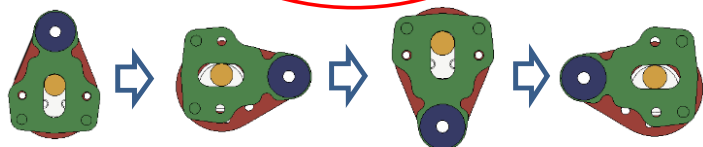
原動節

十分な間隔

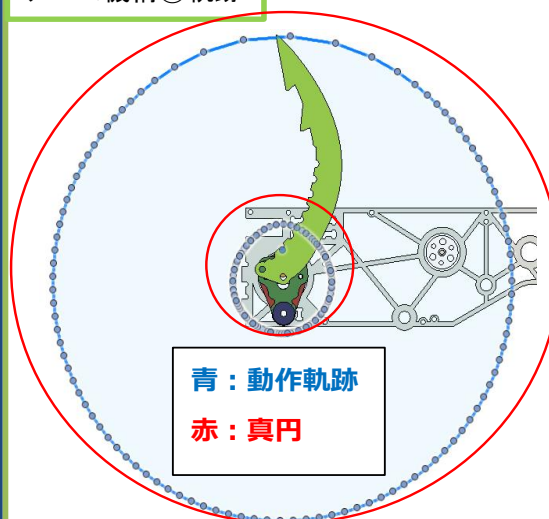
原動節回転中心

スライダー軸

揺動節



アーム機構①軌跡



青: 動作軌跡

赤: 真円

内側: リンク部分 外側: アーム先端

アーム機構① 攻撃に用いる

「アーム機構①リンク構造(上部左)」に示すようなスライダーリンク機構を用いている。

赤:原動節が**赤色の円**に沿って回転し、**緑:揺動節**と回転軸によって接続されている。揺動節は**黄:スライダ軸**に沿って楕円形の揺動運動を行う。この軌道は複数の円弧中心を組み合わせた連続する曲線であり、それぞれの円弧中心は十分離れたものになっている。このため、この構造はスライダクランクの規則を満たしている。作動面の軌跡を「アーム機構①軌跡(上部右)」に示す。

アーム機構② 復帰に用いる

右図に示すようなスライダーリンク機構を用いている。

赤:原動節が**赤色の円**に沿って回転し、**緑:揺動節**と回転軸によって接続されている。揺動節は**黄:スライダ軸**に沿って楕円形の揺動運動を行う。この軌道は複数の円弧中心を組み合わせた連続する曲線であり、それぞれの円弧中心は十分離れたものになっている。このため、この構造はスライダクランクの規則を満たしている。作動面の軌跡を**青線**に示す。

