

5月19日(金)必着

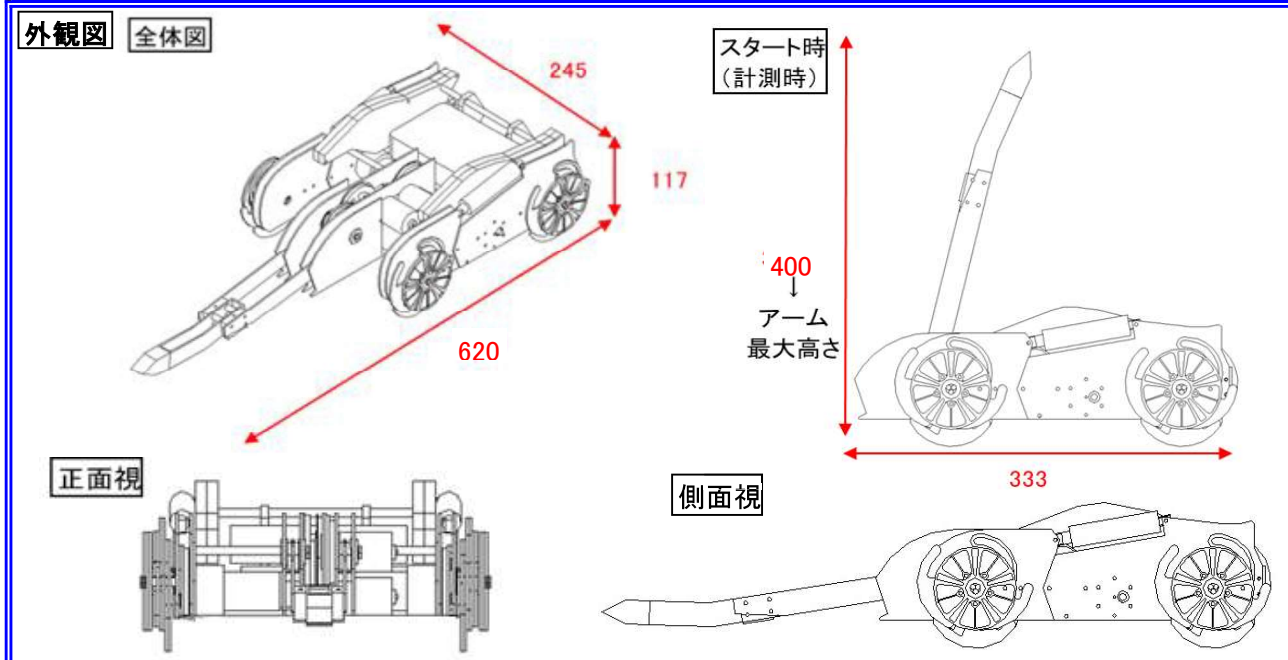
ロボットの基本設計書

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。

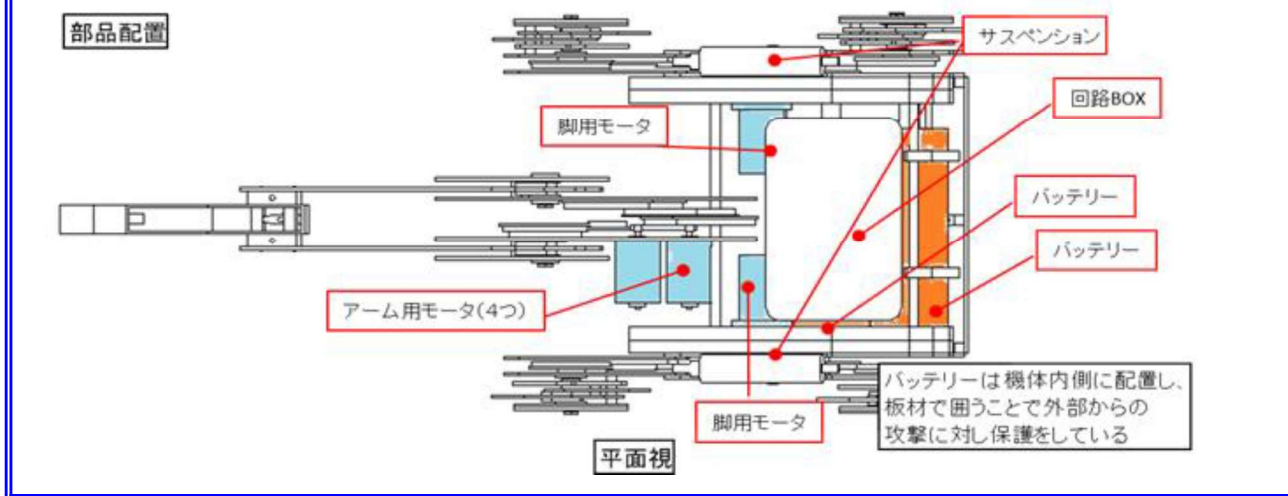
- 競技規則を確認した
- 添付あり
- 図がページ内に納まっている

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) アマツ プラット ロボット名 天 Blatt 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) アールアールエステー オービー リツメイカンタイカロボットキ RRST OB(立命館大学ロボット技術研究会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。



- 全体図、スタート時、上図のようになる。
- ・スタート時の寸法は縦333mm × 横245mm × 高さ400mmとなり、走行時は縦620mm × 横245mm × 高さ117mmとなる。
 - ・重量はバッテリー、回路込みで3250g
 - ・クランクアームの最大高さは400mmとなり200mmを容易に超えることができる。
 - ・駆動モータはすべてマブチ380モータであり、脚左右一つずつ、アームに4つ並列し、合計6つ使用する。
 - ・使用バッテリーは6.6V リチウムフェライトバッテリーであり、2本直列し、13.2Vで駆動する。
 - ・全ての部品はR1.5以上でフィレットを実施



<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	245 mm	奥行	333 mm	高さ	400 mm				
■ 重量(g)	3250 g									
■ バッテリー(種類)	6.6V リチウムフェライトバッテリー									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチ380モータ	×	4	個	脚	マブチ380モータ	×	2	個
	その他	<input type="checkbox"/> ← <input checked="" type="checkbox"/> を入れて、上記青枠内に記載ください。								

5月19日(金)必着

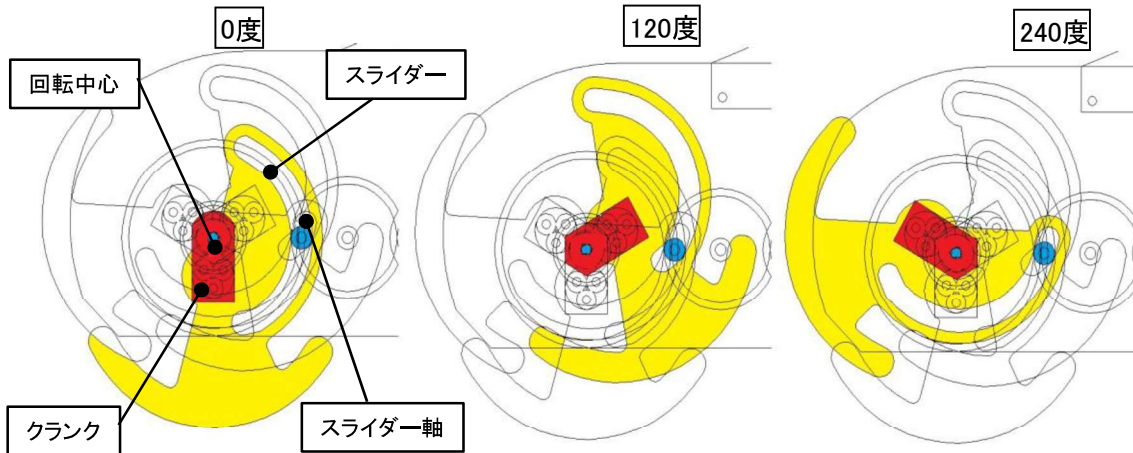
ロボットの基本設計書(添付シート)

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

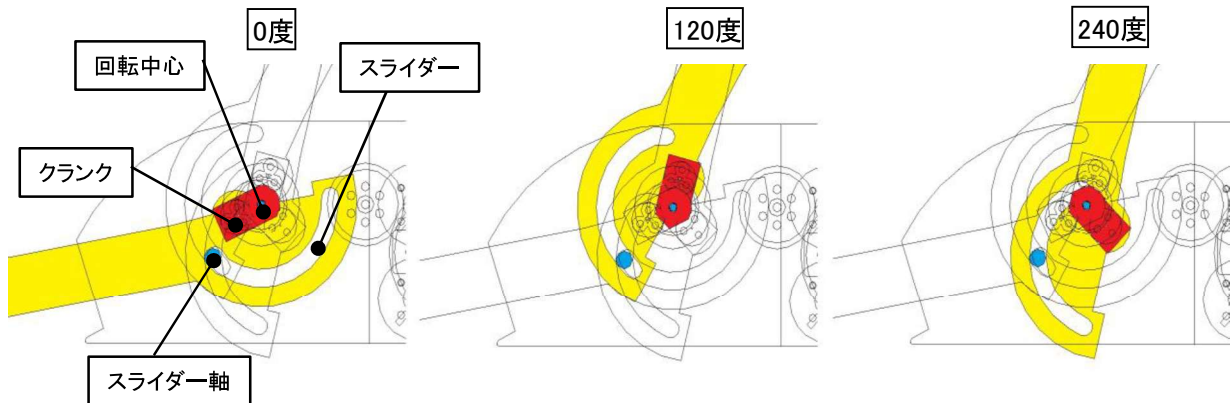
脚部

- ・脚はスライダークランク機構を用いた3層120度位相で、4脚となる。
- ・モーターからの出力を歯車を使って前後の脚に伝達する。

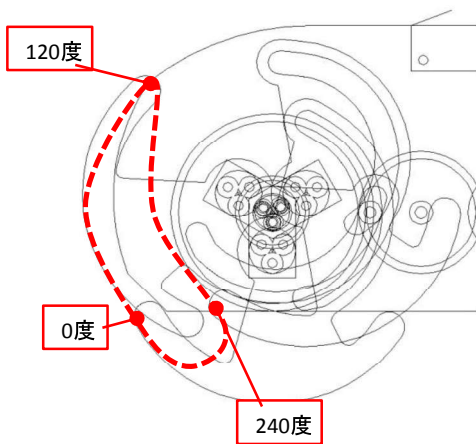


アーム

- ・アームの構造はスライダークランク機構を用いたアーム。
- ・モーターからの出力を歯車を使用してアームに伝達する。
- ・部品の先端はR1.5以上でフィレットする。



脚先端軌跡



アーム先端軌跡

