

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) バツザンガイセイ ロボット名 抜山蓋世 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) カワサキソウゴウカガク ロボットケンキュウブ 川崎総合科学 ロボット研究部
---	---

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。

図1 左側面図

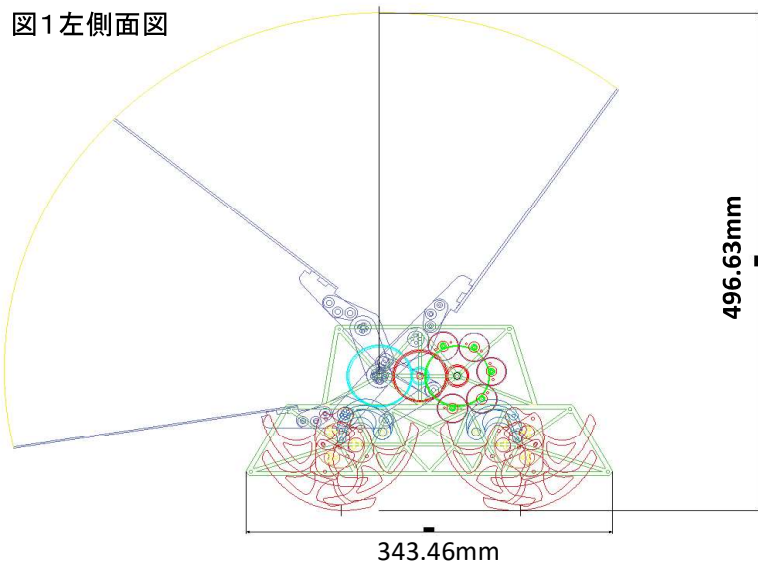
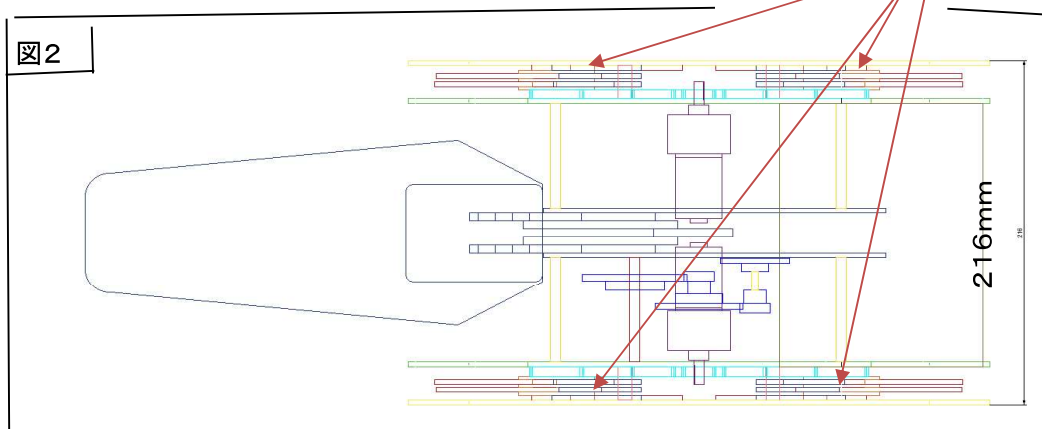


図2



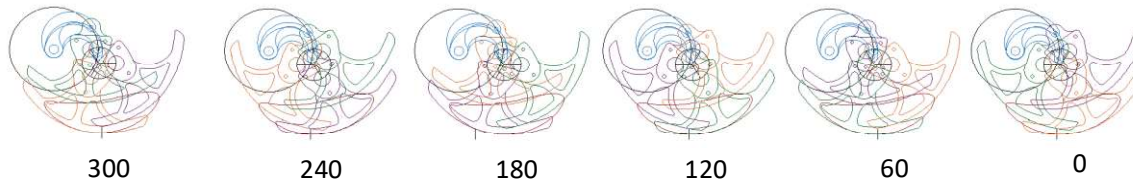
脚はヘッケンリンク機構を用いています

120度位相の脚3枚を1セットとし、計4セット上図2のように取り付けます

以下の図3は60度ごとの脚の軌跡です

以下の動作を繰り返し歩行します

図3



<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	216 mm	奥行	343.46 mm	高さ	496.63 mm				
■ 重量(g)	3290 g									
■ バッテリー(種類)	Li-Feバッテリー									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	タミヤ製380モーター	×	5	個	脚	タミヤ製380モーター	×	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)

添付

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。

以下アーム機構について

アームのシールド部分の長さは270mmのため20cmを超えるアーム機構となる

4節リンクを用いたアーム機構であり図5に示した駆動リンクがモーターからの動力で回転し、従動リンクに接続された揺動リンクが作動することで、揺動リンクの延長部をアームの作動面とする。これによりアームの作動面は2点の円弧中心を持つ連続した曲線を通過する

図4 アーム全体図

- 黄線はアーム先端の軌跡を示したもの
- 赤線は従動リンク先端の軌跡を示したもの
- 黒線は比較用の真円を示したもの

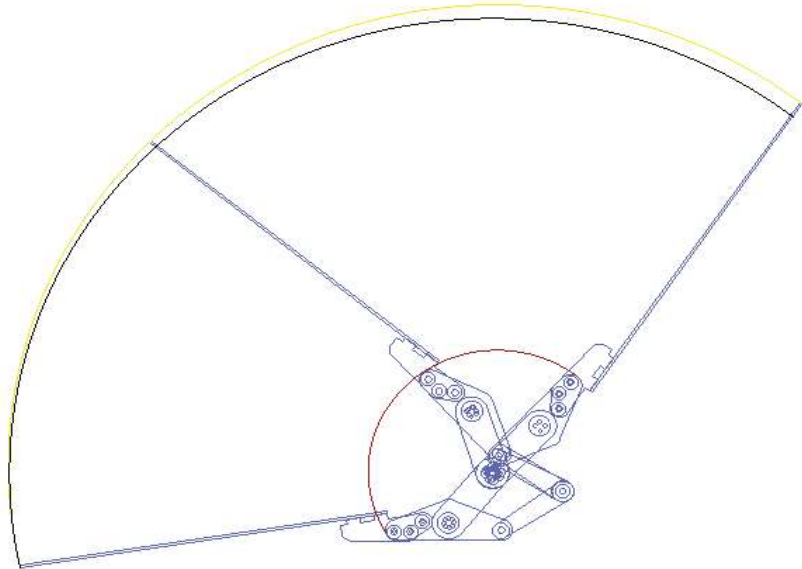


図5 アームリンク部分拡大

