

5月19日(金)必着

ロボットの基本設計書

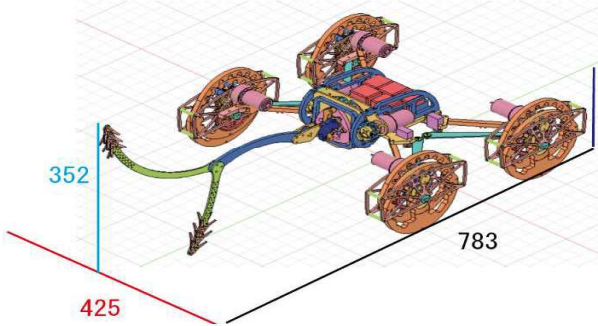
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

- 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) スレイプニル ロボット名 Sleipnir 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) カオスプロジェクト CHAOS PROJECT
---	---

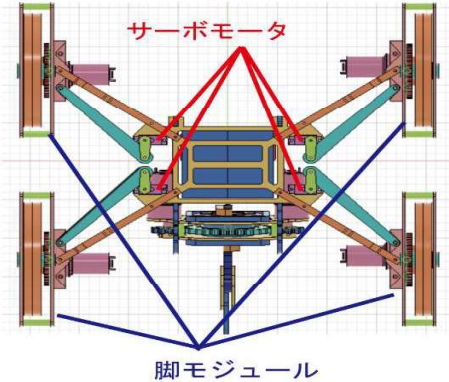
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

全体図

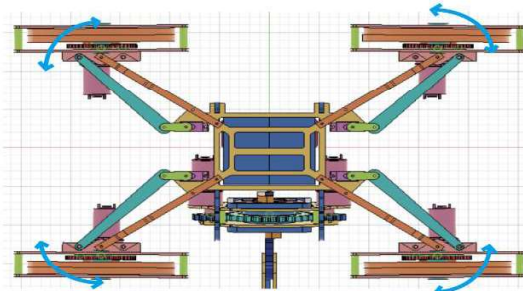


185 全長 783mm × 全幅 425mm × 全高 (機体高) 185mm
 アーム最高到達点は 352mm です
 バッテリーは LiFe バッテリーを 2 個使用します
 総重量 3250g です

前後移動時

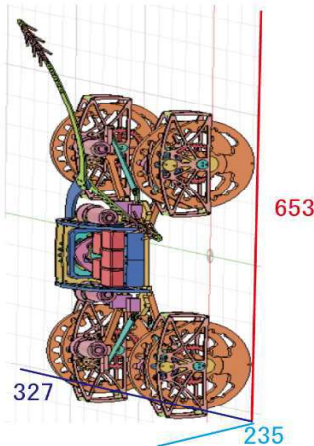


左右移動時



脚モジュールをサーボモータ (360° 回らない) で回転させることで脚モジュールの向きを変え、前後移動だけでなく左右移動も可能にしています

スタート時



スタート時は脚モジュールの向きを変え、アームを折りたたんだ状態で倒立することで全幅 327 mm × 奥行 235 mm × 全高 653 mm となります

<ロボットのスペックを記入してください>

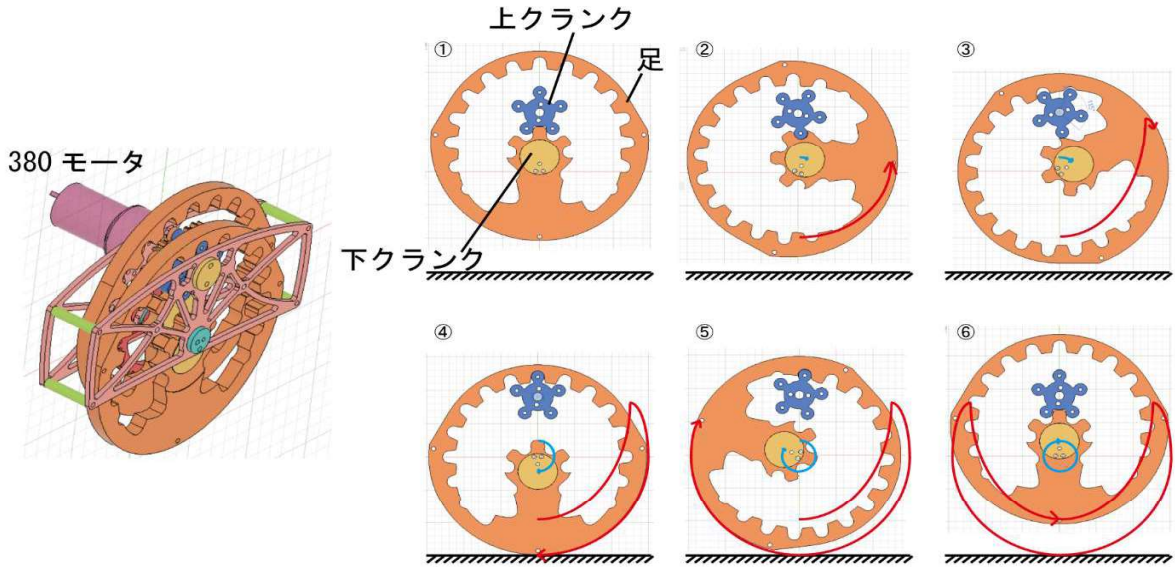
■ スタート時の寸法(mm)	幅	327	mm	奥行	235	mm	高さ	653	mm	
■ 重量(g)	3250 g									
■ バッテリー(種類)	LiFe									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	380モータ	×	2	個	脚	380モータ	×	4	個
その他 <input checked="" type="checkbox"/> ← <input checked="" type="checkbox"/> を入れて、上記青枠内に記載ください。										

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。

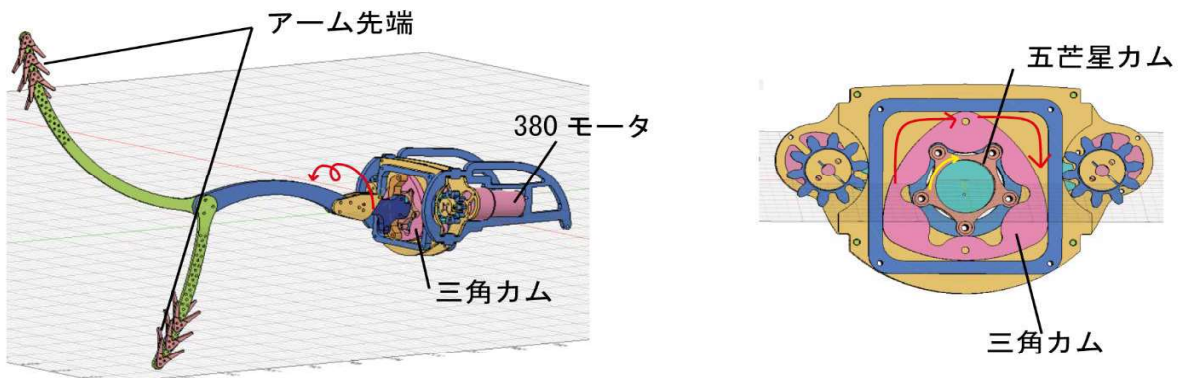
添付

脚機構



脚リンクは上クランク（五芒星形カム・青）と下クランク（偏心円形カム・黄）を利用した変則的なダブルクランクを採用しています。上下クランクはギアを介してリンクしており、ともに同じ回転方向に回っています。足（橙）は下クランクが1回転する間に①から⑥に示すように赤い線で示す軌道をとります。逆位相をもう1セット追加し脚モジュールを構成しています。

アーム機構



四角形の穴の中に三角カムが入っています。三角カムには六芒星形の穴があり、その中に五芒星カムが入っています。五芒星カムが回転することで三角カムはトコロイドに近い軌跡を描きながら回転します。アーム先端は三角カムに接続されています。