

5月19日(金)必着

ロボットの基本設計書

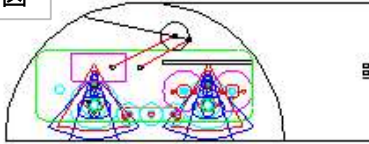
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

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) ヒノデナコウ ロボット名 日の出7号 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) カブシキガイシャヒノデセイサクショ 株式会社日の出製作所
--	--

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。

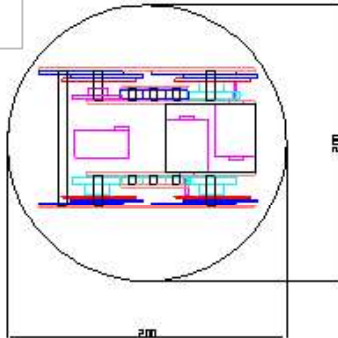
左側面図



ロボット全体イメージ補足

小型のロボットを、半球状のカバーで囲っております。カバーには色がついているので、中は見れなくなっておりますが、構造が分かるように記載いたしました。また、半球状のカバーはアーム先端とつながっており、上下に動く構造としております。平面図と左側面図で全体イメージが表現できたと思っておりますので、2方向からの表示とさせていただきました。

平面図



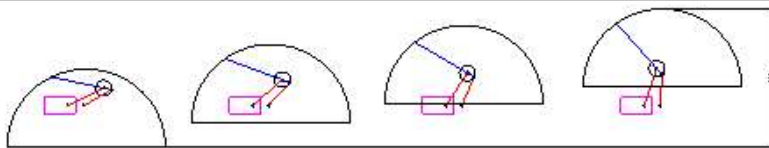
安全面

- ・各部面取りを行う
- ・アーム兼カバーにより、突起部が外に飛び出ない工夫をしました。

腕構造 (概略図)

2本の軸 (赤色) を中心点をずらさずに円運動を行い、腕先端 (青) を上下にスライドさせる。

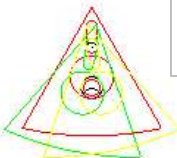
腕構造に付随するカバーが移動し、最高到達点が地面より 20cm となる。



0度 15度 30度 45度

足構造 (概略図)

スライダ-ヘッケンリンク構造 足板3枚×4セット 左図面：足構造の動作変化



0度、120度、240度時の足位置を記載

<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	200	mm	奥行	200	mm	高さ	100	mm	
■ 重量(g)	1200 g									
■ バッテリー(種類)	ニッケル・水素単3電池 4本									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	RCサーボモーター	×	1	個	脚	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。