

5月19日(金)必着

ロボットの基本設計書

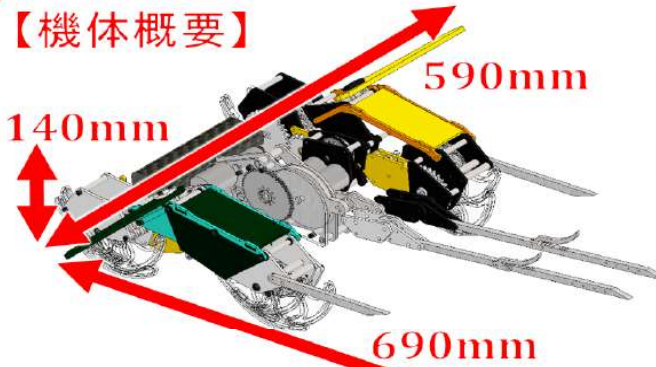
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

- 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) ツヴァイフローレン ロボット名 双嬢 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) ケーエイチケーハグルマコウボウ シバウラコウギョウダイガクエス KHK歯車工房/芝浦工業大学SRDC
--	--

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。

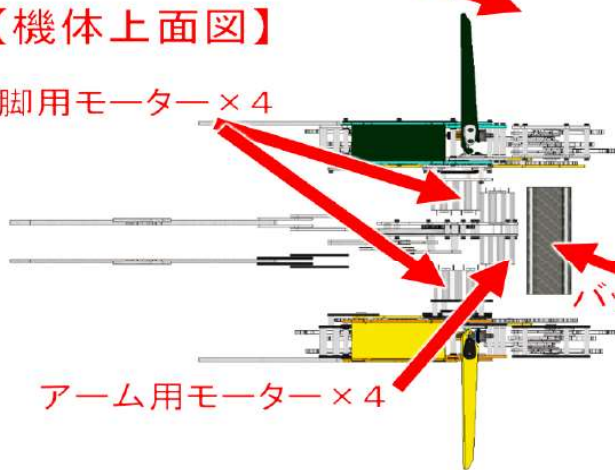
【機体概要】



機体寸法	横幅590mm×奥行690mm×高さ140mm
スタート時寸法	横幅311mm×奥行175mm×高さ690mm
機体重量	3250g
アーム機構	4節リンク機構を用いたロッド及びシールドアーム マブチ380モーターを4つ使用
脚機構	4層の4節ヘッケンリンク機構を4つ使用 マブチ380モーターを左右に2つずつ、計4つ使用
回路	フタバ製MC402×1(アーム) Catsle製SidewinderMicro2×2(脚)
受信機	フタバ製R2106GF
コントローラー	フタバ製6K
バッテリー	EAGLE製Li-Fe6.6V2200mAh×2

【機体上面図】

脚用モーター×4

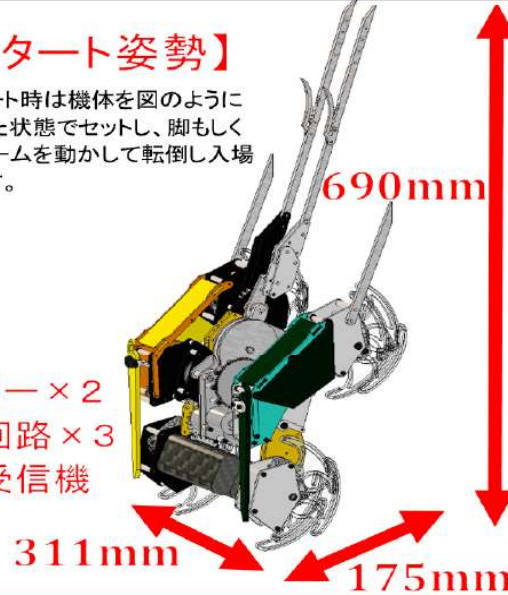


アーム用モーター×4

【スタート姿勢】

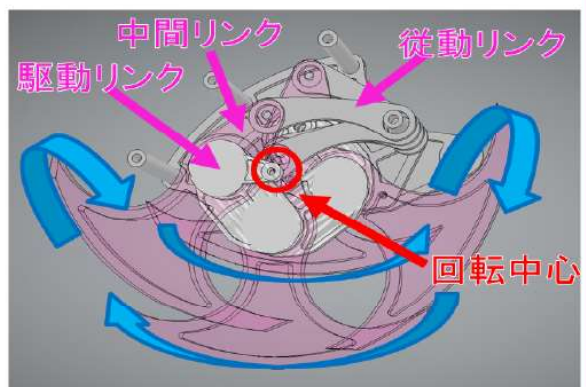
スタート時は機体を図のように立てた状態でセットし、脚もしくはアームを動かして転倒し入場します。

バッテリー×2
回路×3
受信機



【脚機構】

4層の4節ヘッケンリンク機構を4つ搭載しています。右図の青い矢印の示す通り、足の接地点の軌跡は回転中心を囲っていません。動力はマブチ380モーターを左右に2個ずつ、計4個使用しています。また、走破性を上げるためバネとダンパーによるサスペンションを搭載しています。



<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	311	mm	奥行	175	mm	高さ	690	mm	
■ 重量(g)	3250 g									
■ バッテリー(種類)	EAGLE製Li-Fe6.6V2200mAh × 2個									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチ380モーター	×	4	個	脚	マブチ380モーター	×	4	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

【アーム機構】

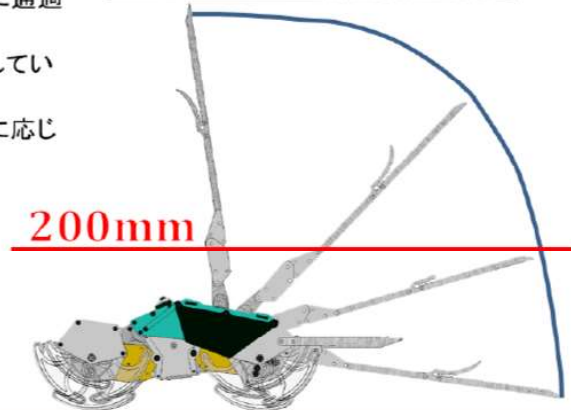
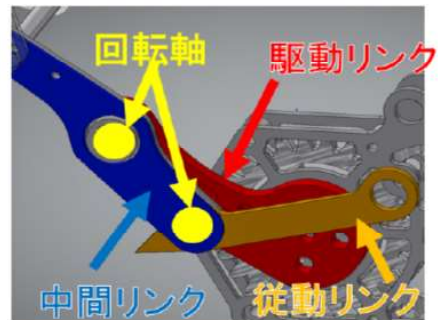
4節リンクを用いたロッド及びシールドアームです。駆動軸から駆動リンクに動力を伝え、駆動リンクに回転軸で接続された無動力の中間リンクが従動リンクに従って揺動運動をします。

アーム作動面は中間リンクに繋がっており、アームの先端軌跡は右図の通り十分に離れた2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通過します。

また、アームの攻撃面は地面から200mmの高さを任意に通過できます。

先端などの鋭利な部分はフィレットを施して安全に配慮しています。

また、下で説明しますがアームの先端部分是对戦相手に応じて変更します。



【換装について】

アームの中間リンクに取り付けられた先端の一部分を対戦相手に応じて換装します。

換装するのは中間リンクより先の部分だけとなるため四節リンクの機構部分に変更はありません。

どのアーム先端を使用した場合でもアームの攻撃面は任意に200mmの高さを通過でき、スタート姿勢に変化はなく、サイズ、重量ともに規定内に入っています。

すべてのアーム先端において先端などの鋭利な部分はフィレットを施して安全に配慮しています。

また、対戦相手に応じて右図のような着脱式の装甲を取り付けます。

これを取り付けた場合でも、スタート時の姿勢に変化はなく、サイズ、重量ともに規定内に収まります。

