

5月31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。

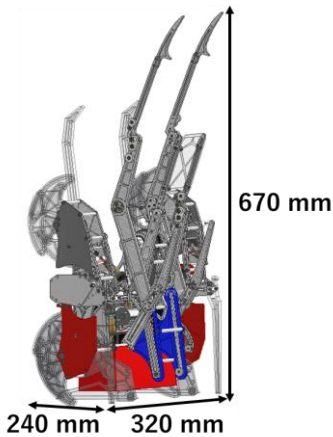
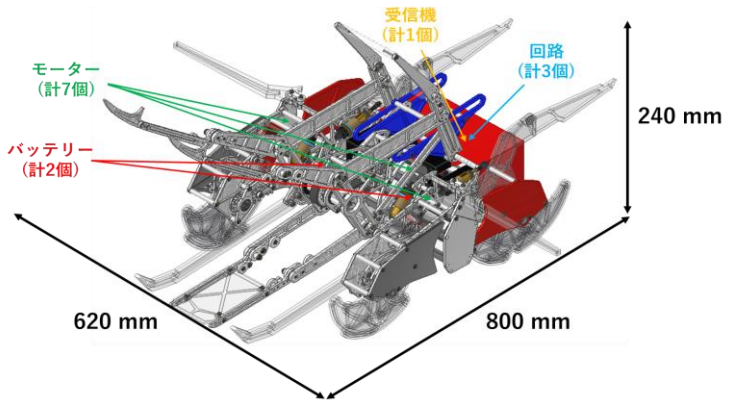
<input checked="" type="checkbox"/> 競技規則を確認した
<input checked="" type="checkbox"/> 添付あり
<input checked="" type="checkbox"/> 図がページ内に納まっている

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ジュネッス ロボット名 ジュネッス 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) シハラコウキョウダイカクエスアルティシー 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

機体寸法は全長800mm、全幅620mm、全高240mm、機体総重量は3250g。動力はマブチ製380モータを脚に計4個、アームに3個使用し、バッテリーは大会規定を満たしたGFORCE製Li-Fe2600mAh6.6Vを2本、制御回路はHOBBYWING製のQuicRUNを3個、プロポはフタバ製の6K、受信機はフタバ製R3006SBを使用する。

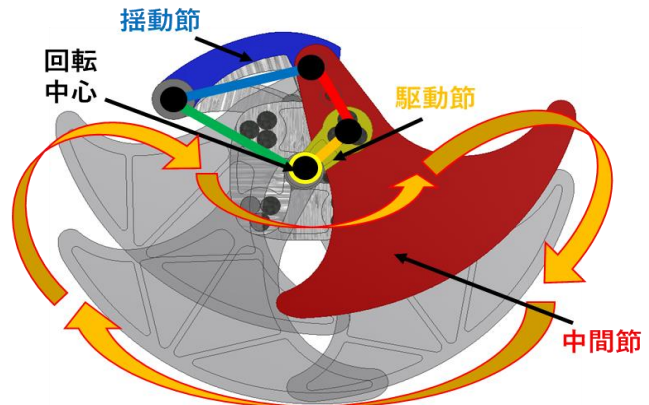


計測時・試合開始時の機体姿勢

計測時及び試合開始時の機体寸法は全長320mm、全幅240mm、全高670mmとなる。アームの位相を調節し、機体側面部及び後部のウイングを折りたたむことで試合開始時の規定サイズに収める。試合開始時にアームを動かすことで機体を転倒させリングに入場させる。

脚機構

脚機構には四枚(90度位相)の四節ヘッケンリンク機構を使用する。脚機構を備えたユニットを左右2個ずつ計4個配置する。脚の接地点の軌跡は駆動節の回転中心を囲まない。動力にはマブチ製380モータを左右で2つずつ計4つ使用し、ギアで動力を伝達する。また、走破性向上のためにばねサスペンションを搭載する。



<ロボットのスペックを記入してください>

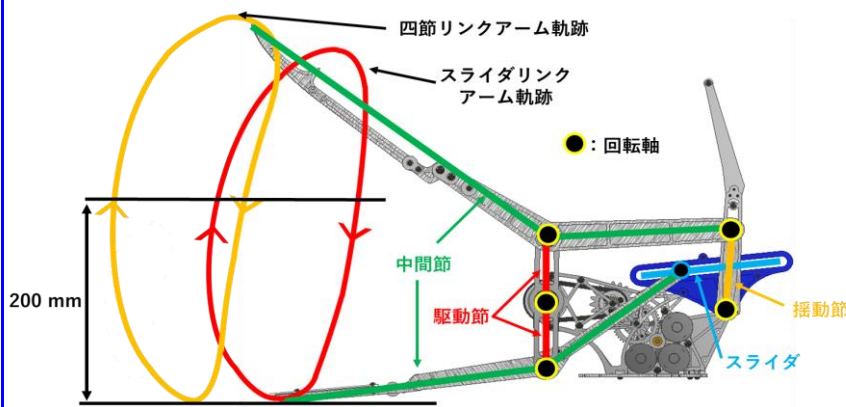
■ スタート時の寸法(mm)	幅	240	mm	奥行	320	mm	高さ	670	mm				
■ 重量(g)	3250 g												
■ バッテリー(種類)	GFORCE製Life2600mAh 6.6V												
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチ380モーター			×	3	個	脚	マブチ380モーター		×	4	個
	その他	<input type="checkbox"/> ← <input checked="" type="checkbox"/> を入れて、上記青枠内に記載ください。											

5月31日(金)必着

ロボットの基本設計書(添付シート)

添付

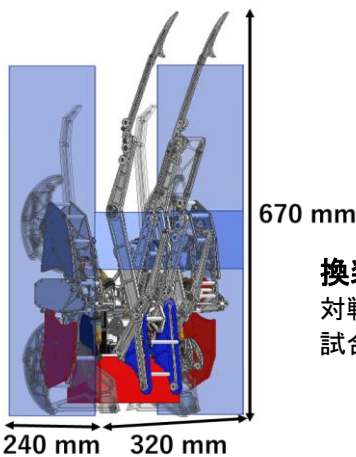
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。



アーム機構

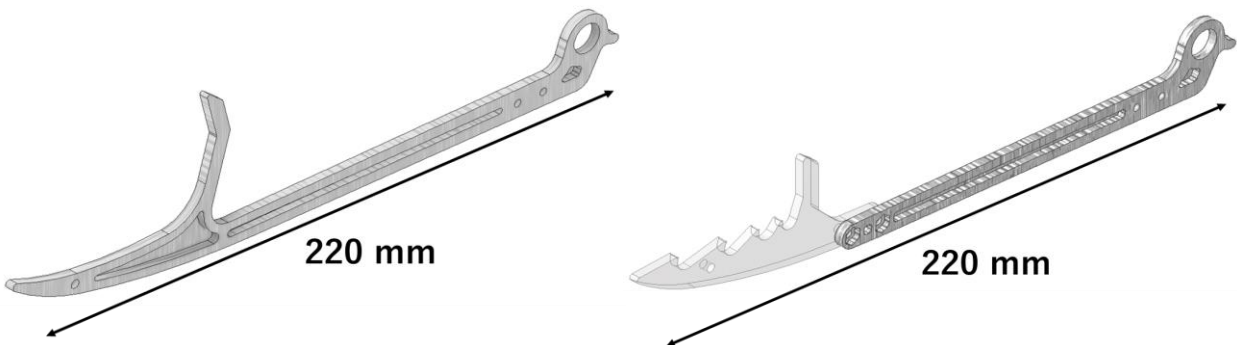
アーム機構は2層の四節リンク機構及び2層のスライダリンク機構を使用したクランクアームで、どちらも揺動リンクを有している。動力にはマブチ製380モータを3個使用し、ギアとベルトで動力を伝達している。どのアーム先端も最低二点以上の十分離れた円弧中心を持つ連続した曲線を通り、任意に地面から200mmを超えることができる。アーム先端等には安全面を考慮し面取りを施している。

四節リンクは平行リンクではない台形四節リンクであり、すべての節は回転軸で接続されている。駆動節に伝達された動力は、回転軸によって接続された揺動節の揺動に従い、駆動リンクと回転軸で接続された無動力の中間節へと伝達される。その中間節に接続されたアーム先端で攻撃を行う。スライダリンクの場合、駆動節に伝達された動力は回転軸で接続された無動力の中間節へ伝達される。中間節はスライダに沿って揺動し、その中間節に接続されたアーム先端で攻撃を行う。



換装パーツ(装甲)

対戦相手によって装甲を装備する。機体側面部のウイング等を取り外すことで試合開始時の規定寸法及び重量に収める。



換装パーツ(アーム先端)

対戦相手によってアーム先端を換装する。中間節の先のみを変更するため、アームのリンク機構に変更はない。換装後も試合開始時の規定寸法及び重量に収まる。換装後のアーム先端も任意に地面から200mmを超えることができる。また、安全面を考慮し面取りを施してある。

5月19日(金)必着

ロボットの製作目標

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ジュネッス ロボット名 ジュネッス	キャプテンが所属する会社or学校の名称(フリガナ) (フリガナ) シハラコウキョウダイカクエスアールティーシー 芝浦工業大学SRDC
--	--

<今回のロボットの製作目標を教えてください。>

ロボットを完成させること 前回のロボットを超えること 新しい技術ですること
 新しい材料を使うこと 新しいメンバーですること 前回より良い結果(成績)

<具体的に(自由記載)>

決勝進出

<目標実現にむけた工夫を教えてください>

<具体的に(自由記載)>

2種類のアームリンクをウルトラフュージョン

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

宿命と戦った英雄、光を走りきった青い果実

<ロボットの特徴(50文字以内)>

受け継がれてゆく光の絆

● 連絡は全て祝日を除く月曜日から金曜日(9時から17時まで)に行いますので、キャプテンあるいは連絡者の電話番号は、その時間帯に連絡できる番号をご記入ください。また、大会当日までに夏休み、お盆休みをはさみますのでご注意ください。

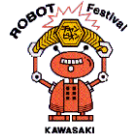
● 応募方法等、ご不明な点は大会事務局までお問合せください。

● ご記入いただいた個人情報は下記の目的で利用させていただき、その範囲を超えて利用することはありません。

● **大会終了後に、基本設計書(個人情報除く)はホームページにて公開させていただきます。**

<連絡先>

第29回かわさきロボット競技大会実行委員会事務局
E-mail kawarobo-sanka@kawasaki-net.ne.jp



- ◆ご記入いただいた個人情報は下記の目的で利用させていただき、その範囲を超えて利用することはありません。
1. 申込み・問合せに対する回答のご連絡
 2. 大会に関する事務連絡
 3. 大会パンフレット・報告書等の配布物
 4. 書類審査
 5. かわさきロボットに関するイベントのお知らせ、アンケートの実施
 6. 展示会・セミナー等の案内
 7. 大会ホームページへの掲載
- ※ご記入いただいた個人情報を申込者の同意なく第三者に提供することはありません。