

5月19日(金)必着

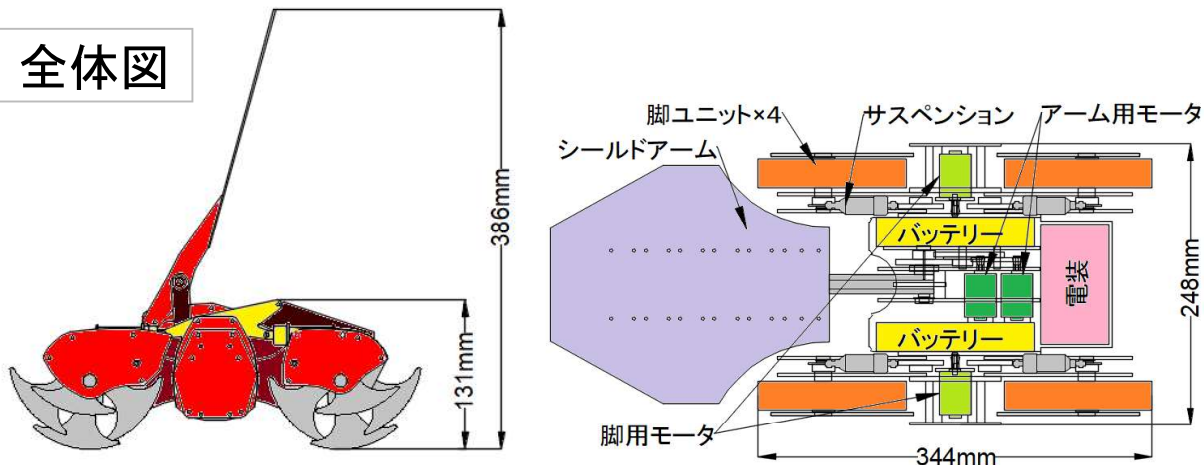
ロボットの基本設計書

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) ゲコクジョウ ロボット名 下剋上 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-エイチケ-ハグルマコウホウ ダイ'ウダイ'カ'ク'オー'ビー KHK歯車工房/大同大学OB
--	---

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。

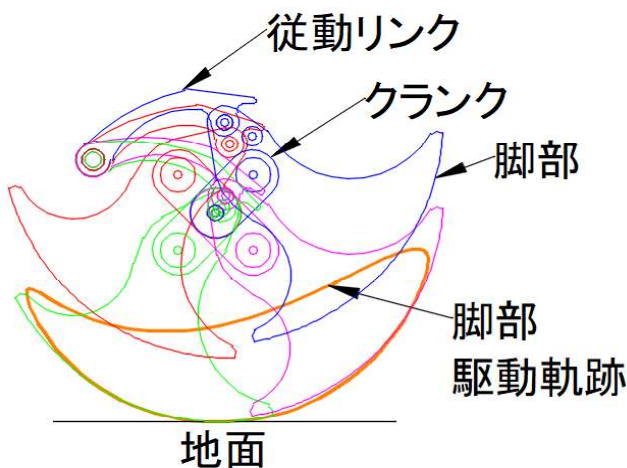


機体概要

機動力に特化するため、前部、後部ユニットにそれぞれ独立したサスペンション4つを搭載し、走破性を向上させている。
 また、試合開始前はアームをあげておくだけで規定のサイズに収まるため、スタートダッシュに適している。
 さらに後述するオプションユニットにより、相手やフィールドに合わせて対応できる汎用性も備えている。

脚機構

脚機構にはヘッケンリンクを用い、90度づつずらした4位相で1セットとし、4セット16脚で歩行する。
 左図のオレンジ線部が脚の中央部1点の駆動軌跡を示している



<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	248	mm	奥行	344	mm	高さ	386	mm	
■ 重量(g)	3250 g									
■ バッテリー(種類)	カワダ Li-Feバッテリー-2100mAh 40C									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチRS-380PH	×	4	個	脚	マブチRS-380PH	×	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。								

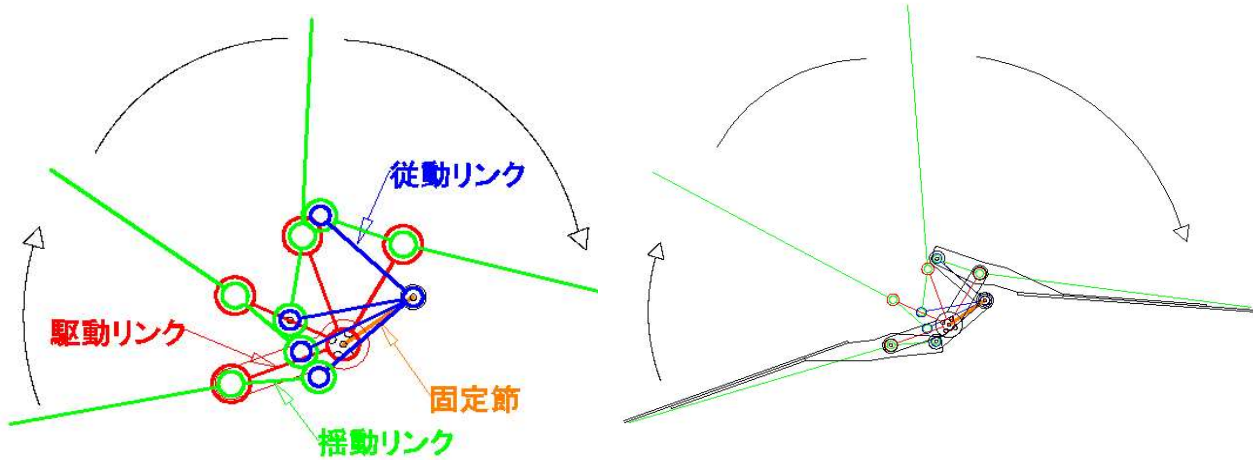
5月19日(金)必着

ロボットの基本設計書(添付シート)

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



左上図はアームのリンク部を拡大したもので、右上図はアーム先端の全体の軌跡を表示したものである。4節リンクを用いたアームで、駆動リンクがモータからの動力により回転し、従動リンクに接続された揺動リンクが作動し、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。また、全体図からもわかるように地面から20センチメートルの高さを任意に通過できる。

オプションユニット

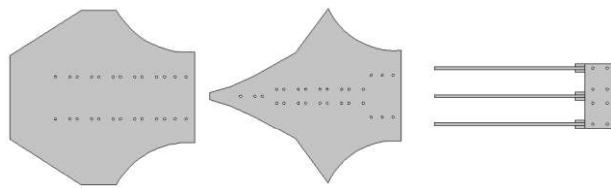
右図のようにアームの先端形状は交換用に数種類用意しており、対戦相手によって有利なものを選択できるようになっている。

駆動に用いるリンクは交換しないため軌跡や構造は変わらず、試合規定を満たす構造となっている。

また、横回転アームなどフレームにひっかける攻撃機構が相手の場合、防御用の追加外装を装備する

必要に応じて姿勢保持用のカウンターもしくはスタビライザーも取付可能。これらはすべてスタート前は規定サイズに収まる

〈交換用アーム〉



〈展開式スタビライザー〉

