

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

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) マシノプテラ ウノス ロボット名 Machinopter U 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) サメズレーシング 鮫洲レーシング
--	--

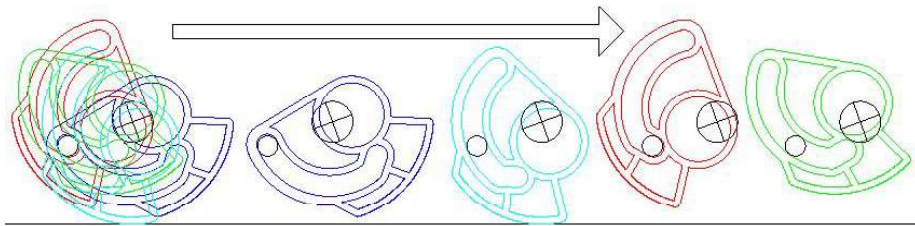
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

スタート姿勢はアームを上げた状態で、全体寸法はスタート時で規定内に収まっている。
アーム先端が最大寸法となり、自由に200mmの高さ

アームは対戦相手に合わせて変更できるように換装アームを用意しており、ワンタッチの機構により数秒程で換装が可能。
アームを換装してもスタート姿勢は変わら

機体寸法

脚機構の動作



脚機構は90°位相に4枚配置されたスライド機構が揺動運動によって地面を蹴ることで移動が可能。
形はオーソドックスだが、要所にベアリングを採用して基礎的な性能の向上を図る。

脚機構

<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	244	mm	奥行	338	mm	高さ	492	mm				
■ 重量(g)	3200 g												
■ バッテリー(種類)	Li-Fe 13.2V												
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチモーター-380			×	2	個	脚	マブチモーター-380		×	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。											

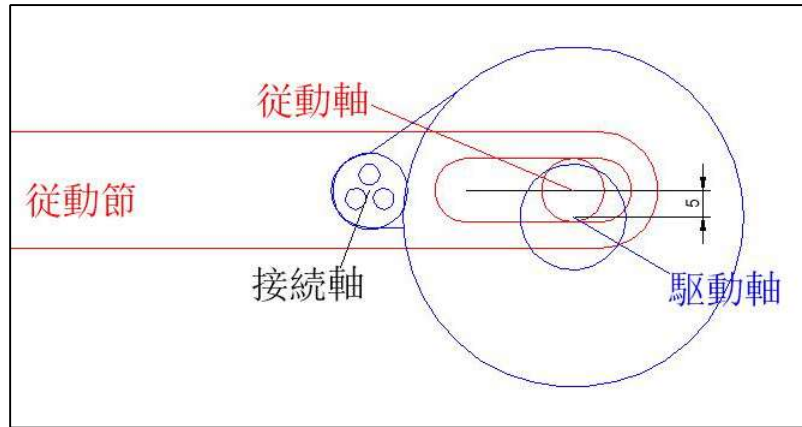
5月19日(金)必着

ロボットの基本設計書(添付シート)

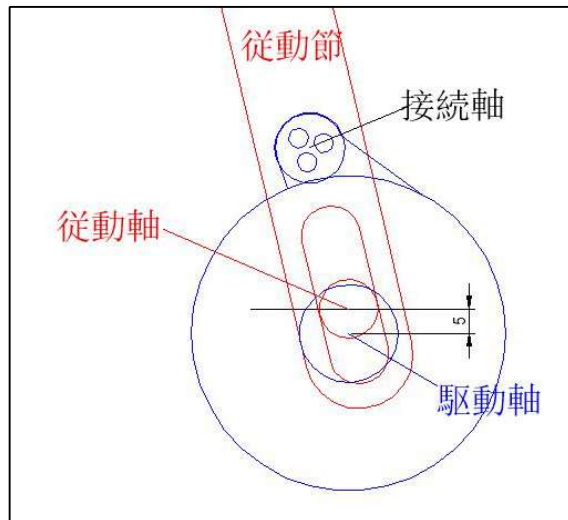
添付

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。

アーム機構はスライダ機構を採用しており、
 ①駆動軸
 ②接続軸
 ③従動節
 ④従動軸
 の4つの要素からなり、
 【①駆動軸】が回転することで【②接続軸】を介して動作が伝達し、
 【③従動節】を動作させるが、その運動はスライダ溝と接続している【④従動軸】によって制御される。
 【①駆動軸】と【④従動軸】の間に5mmの間隔を設ける事によってアームの構造である【③従動節】は回転ではなく揺動運動を行う。



動作



アーム機構