

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。

- 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)ドレッドノート ロボット名 dreadnought 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ガクエスアルディースー 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。

### ①機体全体図

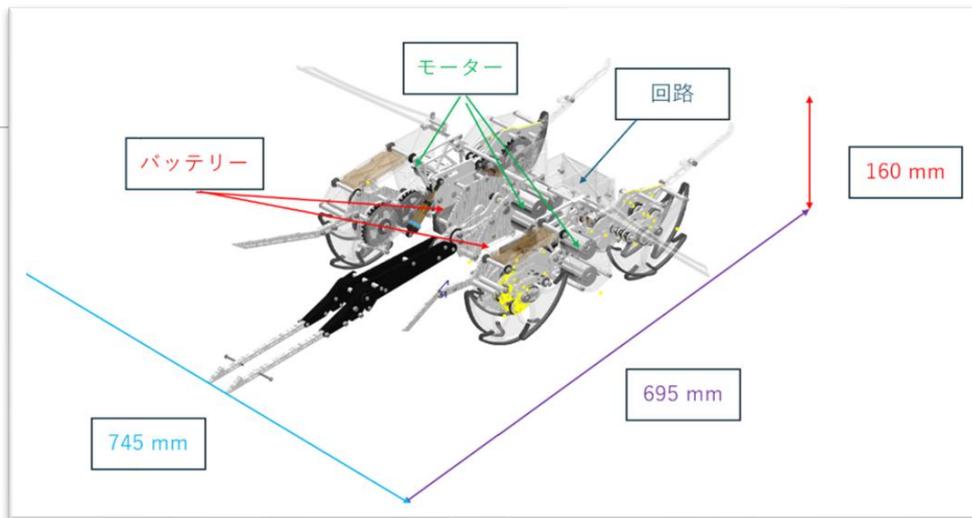
機体寸法は全長 695mm 全幅 745mm 全高 160mm 機体総重量 3270g。

モーターは脚にマブチ製 380モーターを4個使用アームにマブチ製 380モーターを4個使用

バッテリーは、大会規定を満たしたジーフォース製 CLUB SPEC Li-fe バッテリー 2600mAh 電圧 6.6Vまたは KAWADA社製 Li-fe バッテリー 2600mAh 電圧6.6Vを2個使用。

制御回路は脚用に HOBBY WING 製の Quic Run 1060 を2個使用、アーム用にフタバ製のMC402CRを1個使用。

プロポは Futaba 製の T6K、受信機 Futaba 製の R3006SB T-FHSS AIRを使用。

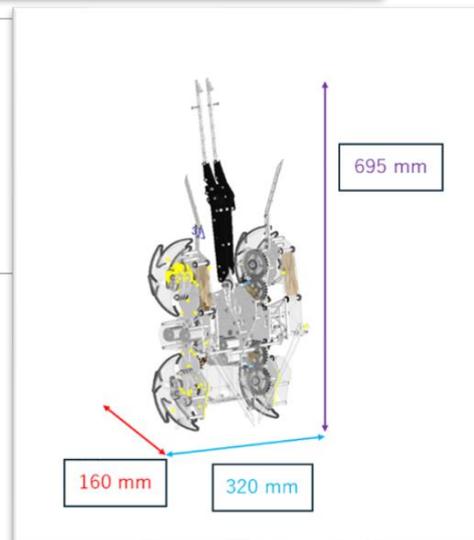


### ②計測時・転倒時の機体姿勢

計測時及び試合開始時の機体寸法は

全幅 160mm、奥行き 320mm、全長 695mmとなる。

転倒姿勢からバック入力をする事で折りたたまれていたウイングが展開し、競技姿勢に移行することができる。



#### <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	160	mm	奥行	320	mm	高さ	695	mm	
■ 重量(g)	3270 g									
■ バッテリー(種類)	ジーフォース製またはKAWADA社製 Li-Fe2600mAh 6.6V									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチ製 380モーター	×	4	個	脚	マブチ製 380モーター	×	4	個
	その他	← <input 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

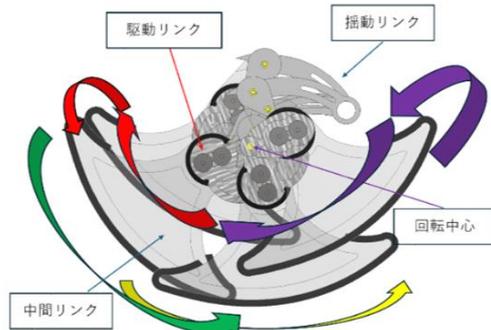
## ロボットの基本設計書(添付シート)

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。

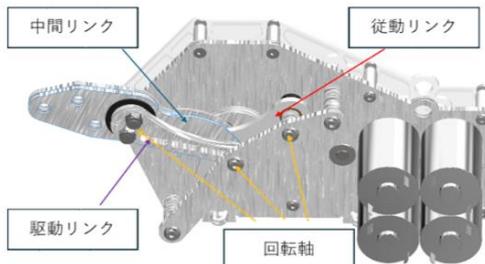
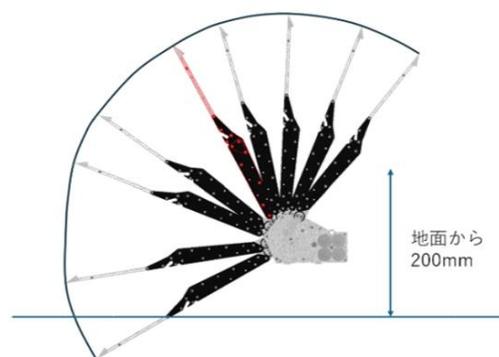
## ③脚機構

脚機構には4枚(90度位相)の4節ヘッケンリンク機構を使用する。多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軸の回転中心を取り囲んでいない。動力にはマブチ製380モーターを左右で2個ずつ計4個使用し、ギアにより動力を伝達する。また、走破性向上のためにばねサスペンションを用いている。



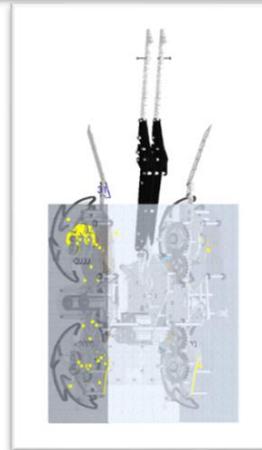
## ④アーム機構の動作軌跡

アーム機構の4節リンク機構を使用したロッドアームで揺動リンクを有する。駆動軸からの動力を駆動リンクに伝達し、回転軸で接続された従動リンクの揺動に従い、無動力の中間リンクに接続されたアームを動作させる。また、駆動リンクと中間リンクも回転軸で接続させている。このリンク機構により、1つのアーム作動面が2点以上の十分離れた円弧中心を持つ連続した曲線を往復する動作をする。駆動力にはマブチ製380モーターを4個使用し、歯車で動力を伝達する。また、アームはリング上面から200mmを透過できる。アームの先端部分はフィレット加工を施しており、安全に配慮している。



## 換装パーツ

相手によって装甲を換装する。その場合の寸法は、幅165mm、奥行325mm、高さ695mmで大会の規定の寸法に収まっていて一部のパーツを取り外すことで規定重量にも収まっている。



**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)ドレッドノート ロボット名dreadnought	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ールディーシー 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       新しい技術で作ること  
 新しい材料を使うこと       新しいメンバーで作ること       前回より良い結果(成績)

<具体的に(自由記載)>

なし

<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)>

なし

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

好きなゲームのキャラの代名詞とロボットの機体名

<ロボットの特徴(50文字以内)>

かっこいいはず

● 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、お盆休みをさめ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。