

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) レインディア ロボット名 REINDEER <small>すでに提出しているエントリー内容と同じ内容</small>	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) ナガオカドウブツエン 長岡動物園
--	--

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。

コンセプト

操縦しやすいコンパクトなマシン

腕の長さはほどほどに、小回りの効くコンパクトなマシン。

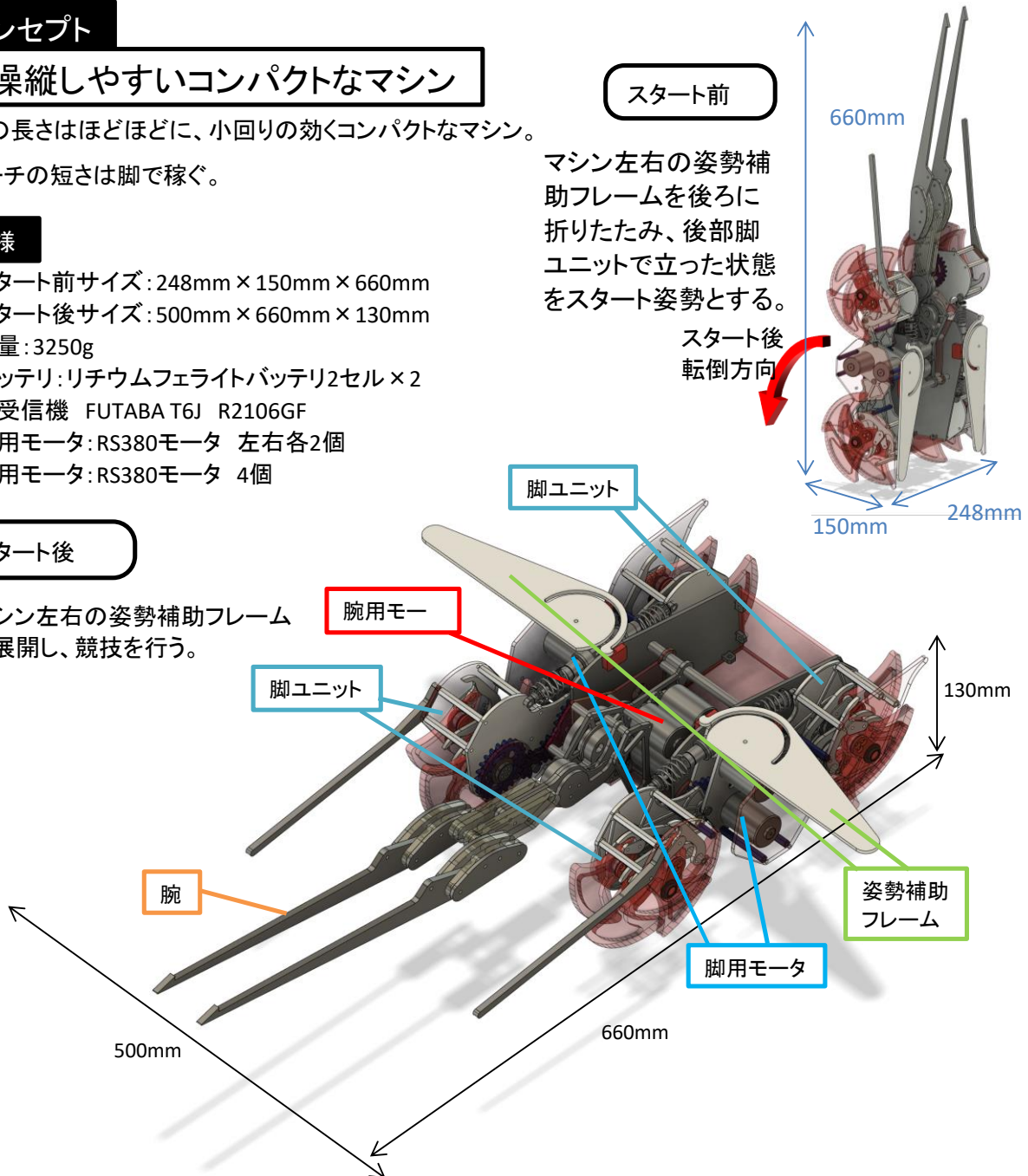
リーチの短さは脚で稼ぐ。

仕様

- スタート前サイズ: 248mm × 150mm × 660mm
- スタート後サイズ: 500mm × 660mm × 130mm
- 重量: 3250g
- バッテリー: リチウムフェライトバッテリー 2セル × 2
- 送受信機 FUTABA T6J R2106GF
- 脚用モータ: RS380モータ 左右各2個
- 腕用モータ: RS380モータ 4個

スタート後

マシン左右の姿勢補助フレームを展開し、競技を行う。



<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 <input type="text" value="248"/> mm	奥行 <input type="text" value="150"/> mm	高さ <input type="text" value="660"/> mm
■ 重量(g)	<input type="text" value="3250"/> g		
■ バッテリー(種類)	リチウムフェライトバッテリー 2セル × 2 (直列4セル)		
■ 駆動源(種類・個数)	腕 <input type="text" value="RS380モータ"/> × <input type="text" value="4"/> 個	脚 <input type="text" value="RS380モータ"/> × <input type="text" value="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)

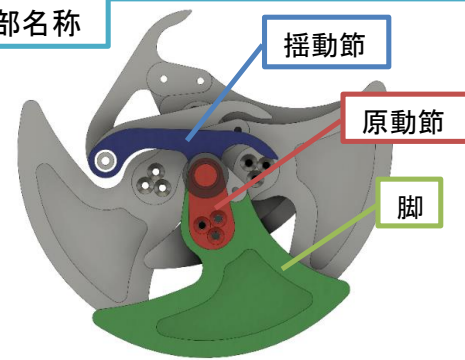
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付

脚部

ヘッケンリンク機構を使用し、1つの脚ユニットは原動節の位相を90° ずつずらした4つの脚からなる。
この脚ユニットを合計4つ搭載している。
各脚ユニットはサスペンションを介して接続されており、フィールドへの追従性を高めている。

脚ユニット各部名称



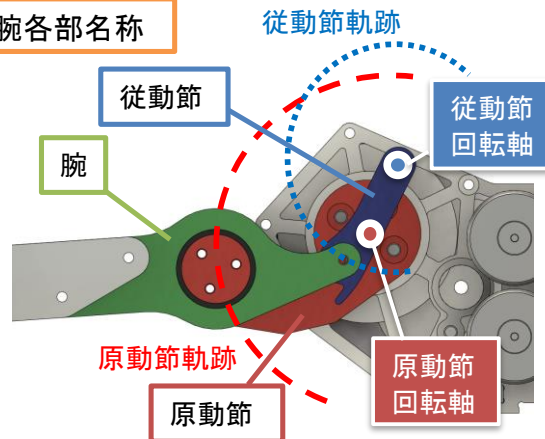
脚構造軌跡



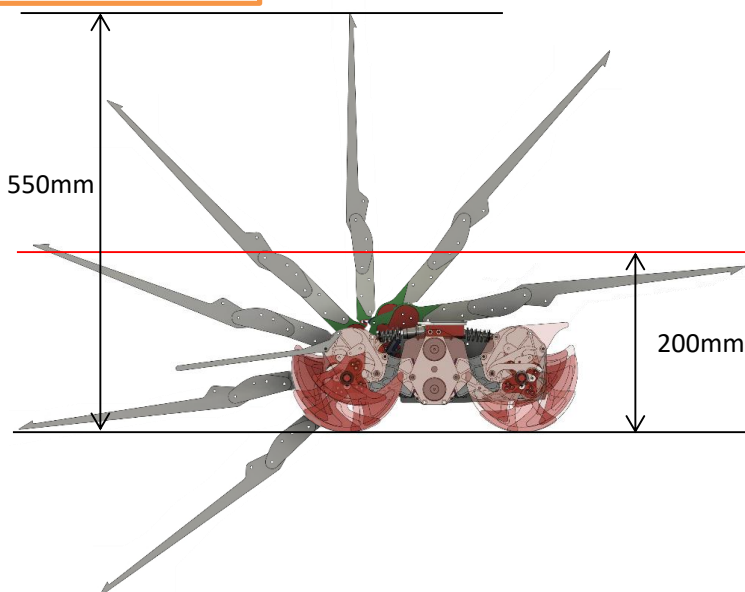
腕部

四節リンク機構を使用したツインロッドアーム。
これにより相手マシンをひっくり返す、持ち上げるなどして攻撃する。
リンク機構は22mm離れた2つの回転軸をもち、腕先端は2点の円弧中心を持つ連続した曲線となる。
腕高さは最大で550mmであり、アーム作動面はリング上面より200mmの高さを試合中いつでも任意に通過できる。

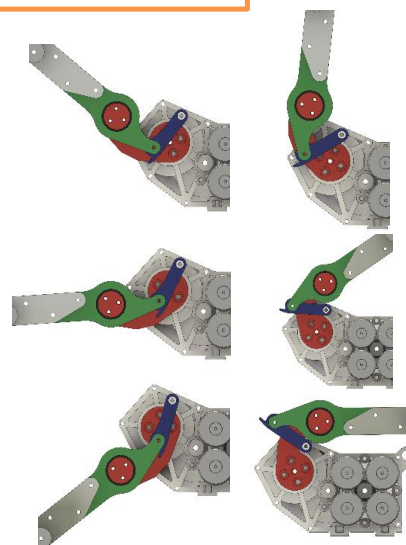
腕各部名称



腕先端軌跡と高さ



リンク機構各姿勢



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) レインディア ロボット名 REINDEER	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) ナガオカドウブツエン 長岡動物園
--	---

<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)>

競技を繰り返しても大きな故障なくしっかり動くように仕上げたい。

<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)>

各部の構造はこれまでの大会参加マシンを参考に、堅実なものとし、信頼性を高める。大会2か月前には完成させ、動作の安定性を高められるように改良を重ねたい。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

二股のアームをトナカイの角に見立て命名。


<ロボットの特徴(50文字以内)>

設計2年、製作2か月。
ベテラン参加者の助言を受けつつ設計し、操縦し易いコンパクトなマシンとした。

- 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、お盆休みをさみませ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(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。