

5月31日(金)必着

ロボットの基本設計書(添付シート)

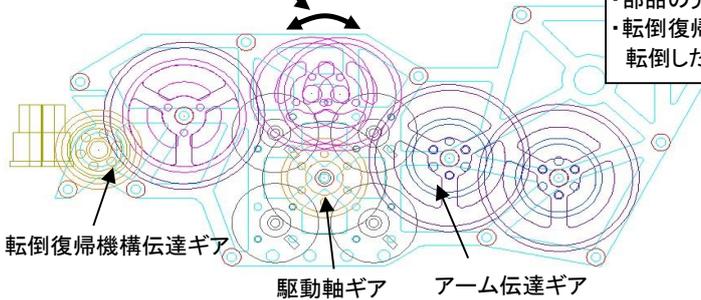
添付

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

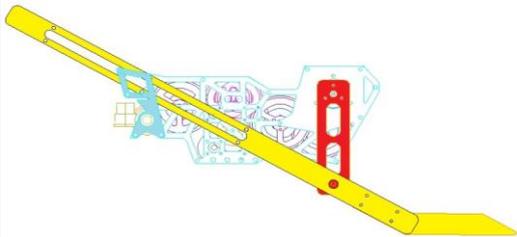
可動ギア
(駆動軸ギアの回転方向によって
左右に移動し、アーム、転倒復帰機構の
伝達ギアを切り替える)

- ・アームの構造はスライダクランク機構用いたアーム。
- ・モーターからの出力を歯車を使用してアームに伝達する。
- ・モーターの正転逆転で可動ギアが左右に動くことで、アームと転倒復帰機構を切り替える。
- ・部品の先端はR1.5以上(アーム先端はR3.0)でフィレットする。
- ・転倒復帰機構はチェビシェフリンクを用いて左右前後に稼働し、転倒した機体を復帰させる

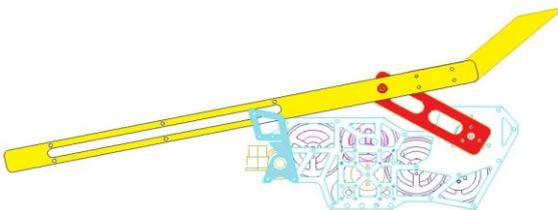


アーム作動軌跡

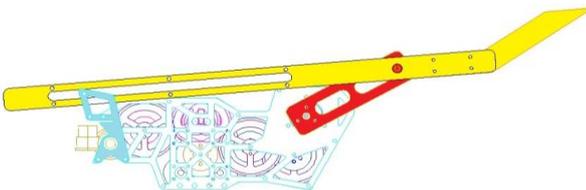
0度



120度

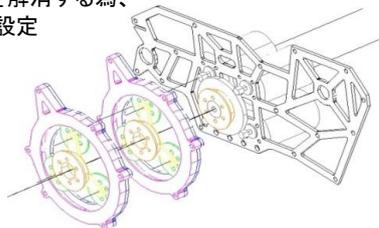


240度



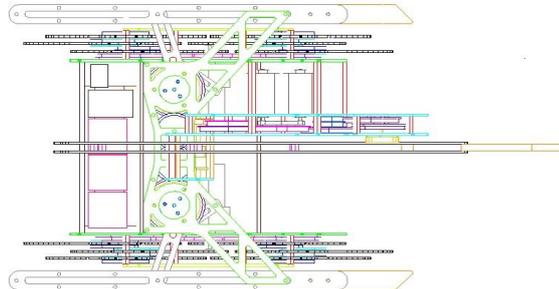
遊星ギア

トルク不足を解消する為、
遊星ギアを設定

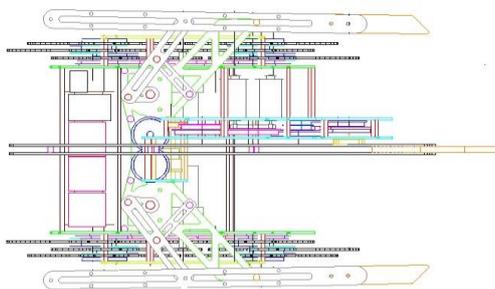


転倒復帰機構作動軌跡

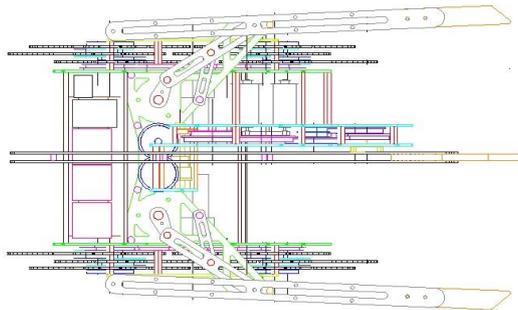
0度



120度



240度



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) アマツ 漢字名 天	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) アールアールエステー オービー(リツメイカンダイカクロボットキ) RRST OB(立命館大学ロボット技術研究会OB)
--	---

<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)>

先回は不戦勝が続いたため、実力で勝利をする

<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)>

自作の遊星ギアを設定し、機体の形状に合わせたトルクアップを実施。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

上を目指すという意味で天という名前をつけました。

<ロボットの特徴(50文字以内)>

手を広げたようなサブ機構がついています。ミ☆(・天・)☆彡

● 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。