

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) イージス ロボット名 Aigis 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) 手ハダイガクシーアールエスオービー 千葉大学CRS_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。

【外観】

○バトル時

- ・脚機構は90度位相で全4ユニット。
- ・腕機構は45度位相で全8ユニット。

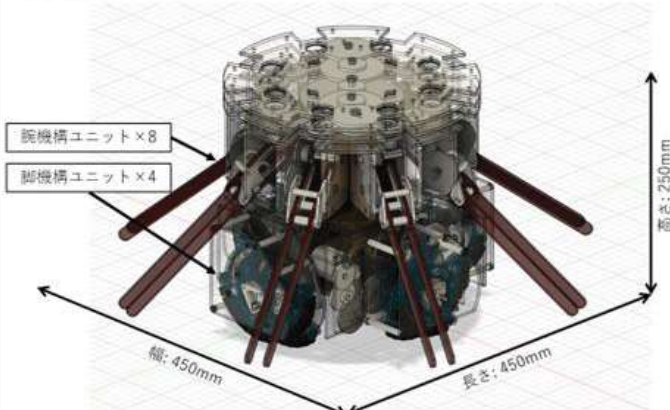


図1.1 外観 バトル時

○スタート時

- ・アームを最大高さに上げることで指定寸法に収める。

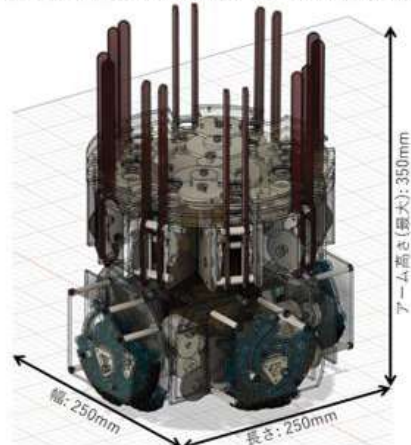


図1.2 外観 スタート時

【脚機構】

○脚ユニット

- ・全4ユニット。
- ・120度位相差の脚板3枚を組み合わせることで脚機構ユニットを構成。
- ・1ユニット当たり駆動用380モータ1個使用。(合計4個)

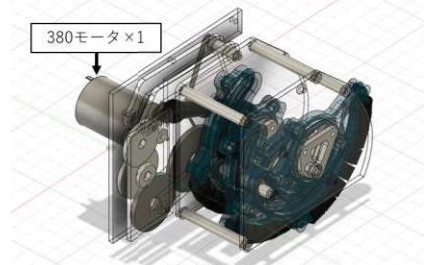


図2.1 脚機構ユニット

○脚板

- ・スライダヘッケンを使用。
- ・偏心には偏心円盤(カム)と同様機能を持つベアリングユニットを用いる。ベアリングユニットは3個のベアリングが接するように拘束される。
- ・脚先に横方向に自由回転するローラを取り付けることによって、オムニホイールのように全方移動・旋回ができる。

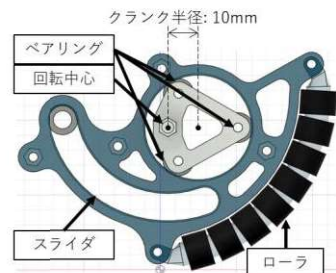


図2.2 脚板

○リンク動作

- ・1枚の脚板について60度毎の動作を右図に示す。

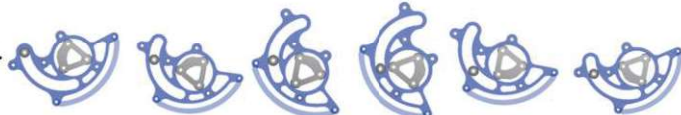


図2.3 リンク動作

<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	250	mm	奥行	250	mm	高さ	350	mm	
■ 重量(g)	3300 g									
■ バッテリー(種類)	LiFeバッテリー(3cell, 9.9V, 2200mAh)									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	380モータ	×	4	個	脚	380モータ	×	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)

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

【腕機構】

○腕機構ユニット

- ・全8ユニット
- ・平歯車・傘歯車で連動することで全ユニットが同じ動作をする.
- ・駆動用380モータ4個使用. (8ユニット/4個)

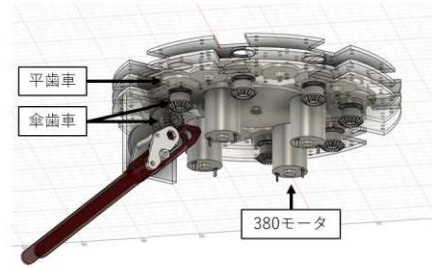


図3.1 腕機構 1ユニット外観

○リンク

- ・スライダリンクを使用.
- ・スライダによってリンク作動角度を130度に制限する.

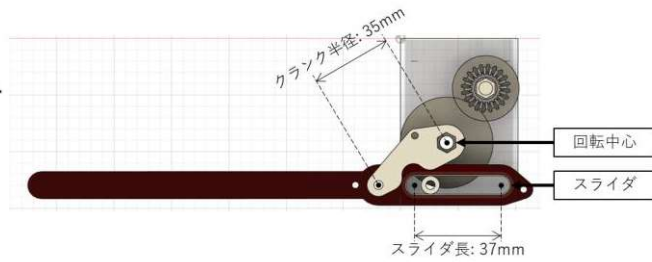


図3.2 腕機構リンク

○リンク動作

- ・26度毎のリンク動作を右図に示す.

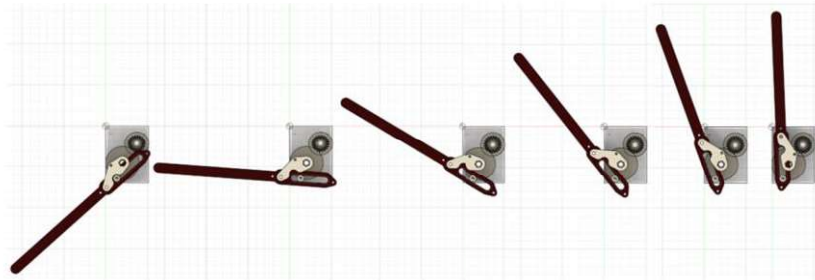


図3.3 リンク動作