

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。

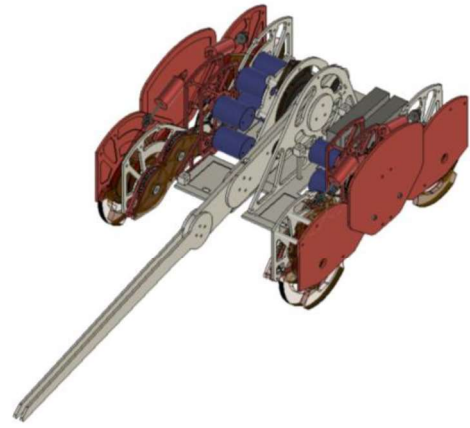
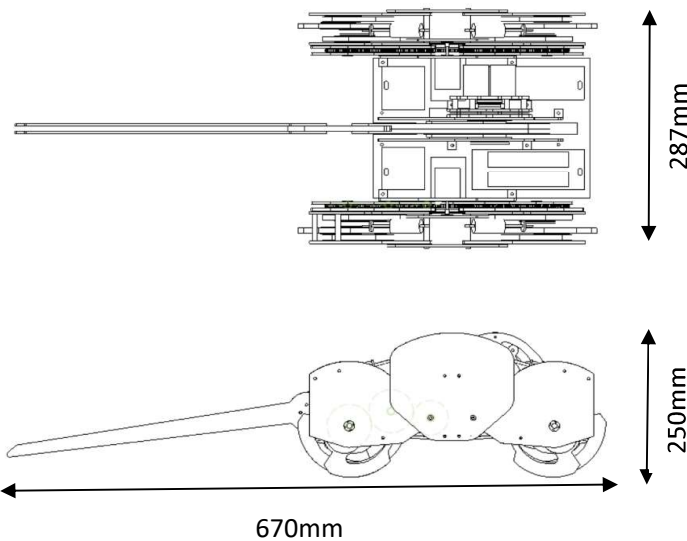
- 競技規則を確認した
- 添付あり
- 図がページ内に納まっている

| | |
|--|--|
| ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ムクトリ ロボット名 むくどり ※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) チュウオウダイガクセイミツキカイクウカクケンキュウブ 中央大学精密機械工学研究部 |
|--|--|

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。

全体構成

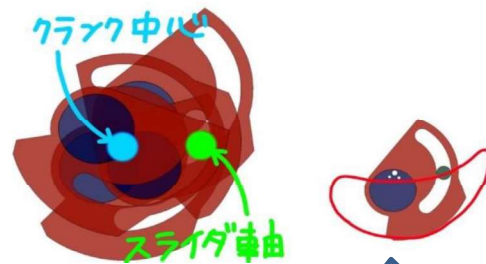
機体寸法は全長670mm、横幅287mm、高さ250mm、重量は3290g。バッテリーはKAWADA製のLi-Fe2600[mAh]6.6[V]を2本使用。



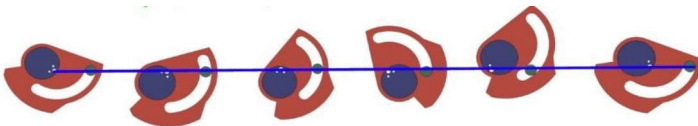
スタート時は地面に垂直に立ちますが、寸法に変化はありません

脚機構

サーキュラーヘッケンを用いた。クランク角90度位相4枚1セットで1ユニットとなる。通常のヘッケンリンクと同じく、接地点はクランクの回転中心を取り囲まない軌道を描く。



接地点の軌道イメージ



<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 | 287 | mm | 奥行 | 250 | mm | 高さ | 670 | mm | | | | |
| ■ 重量(g) | 3290 g | | | | | | | | | | | | |
| ■ バッテリー(種類) | Li-Feバッテリー6.6V×2 | | | | | | | | | | | | |
| ■ 駆動源(種類・個数) | 腕 | マブチRS-380 | | | × | 4 | 個 | 脚 | マブチRS-380 | | × | 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

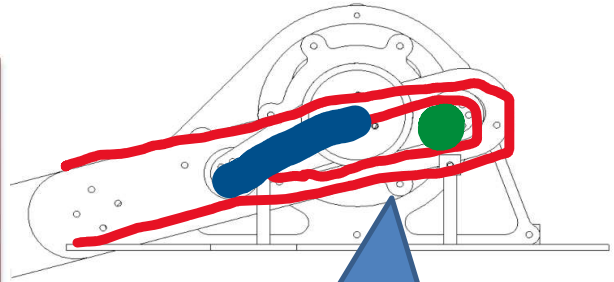
ロボットの基本設計書(添付シート)

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

アーム先端の軌道と機構を示す。機構としてスライダクランクを用いており、二つ以上の円弧中心を持つ連続した曲線を描くアームとなっている。右図中の青色が原動節、赤が中間節およびスライダ溝、緑がスライダ軸となる。



原動節の中心とスライダ軸の中心は十分離れている

