

5月31日(金)必着

ロボットの基本設計書

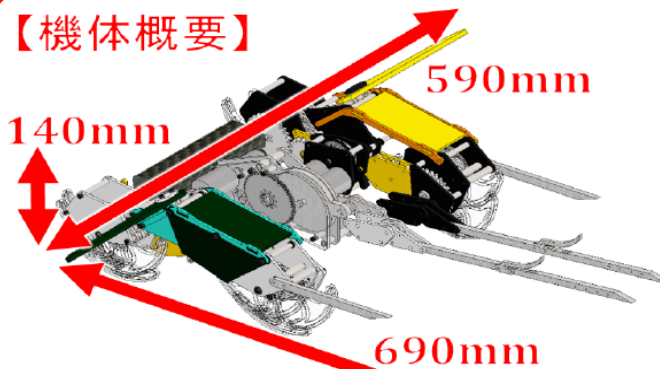
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

- 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) ツヴァイフローレン ロボット名 双嬢 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) ケーエイチケーハグルマコウボウシバウラコウキョウダイガクエス KHK歯車工房/芝浦工業大学SRDC
--	---

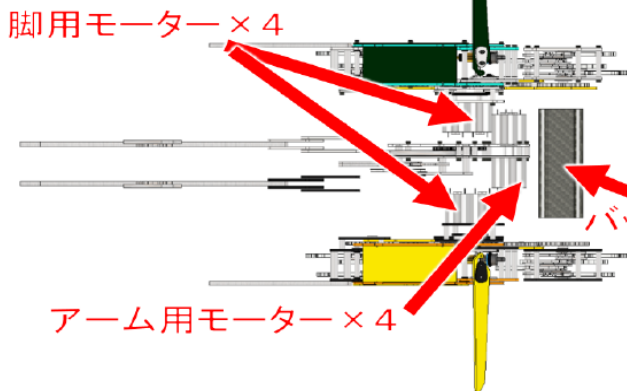
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

【機体概要】



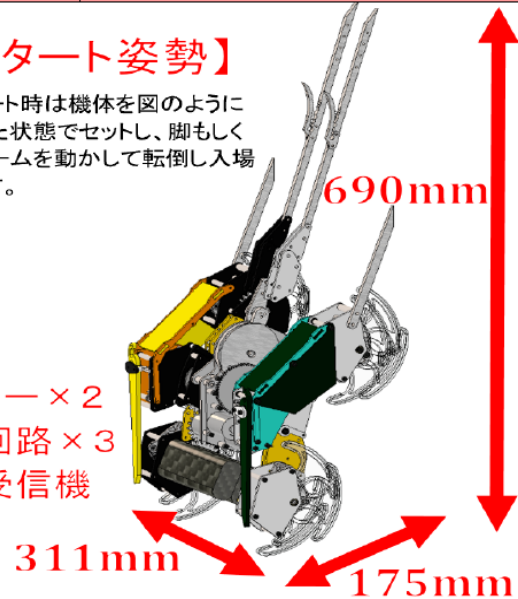
機体寸法	横幅590mm×奥行690mm×高さ140mm
スタート時寸法	横幅311mm×奥行175mm×高さ690mm
機体重量	3250g
アーム機構	4節リンク機構を用いたロッド及びシールドアーム マブチ380モーターを4つ使用
脚機構	4層の4節ヘッケンリンク機構を4つ使用 マブチ380モーターを左右に2つずつ、計4つ使用
回路	フタバ製MC402×1(アーム) Catsle製SidewinderMicro2×2(脚)
受信機	フタバ製R2106GF
コントローラー	フタバ製6K
バッテリー	EAGLE製Li-Fe6.6V2200mAh×2

【機体上面図】



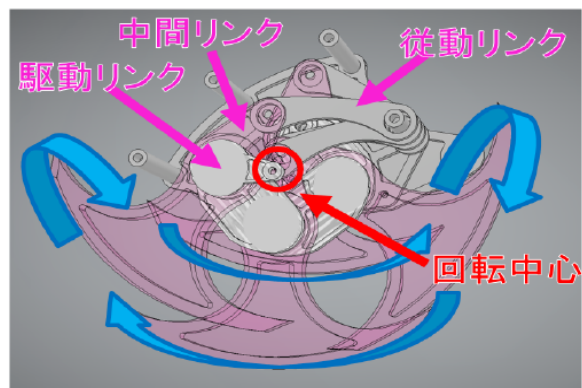
【スタート姿勢】

スタート時は機体を図のように立てた状態でセットし、脚もしくはアームを動かして転倒し入場します。



【脚機構】

4層の4節ヘッケンリンク機構を4つ搭載しています。右図の青い矢印の示す通り、足の接地点の軌跡は回転中心を囲んでいません。動力はマブチ380モーターを左右に2個ずつ、計4個使用しています。また、走破性を上げるためバネとダンパーによるサスペンションを搭載しています。



<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	311	mm	奥行	175	mm	高さ	690	mm	
■ 重量(g)		3250	g							
■ バッテリー(種類)	EAGLE製Li-Fe6.6V2200mAh × 2個									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチ380モーター	×	4	個	脚	マブチ380モーター	×	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

【アーム機構】

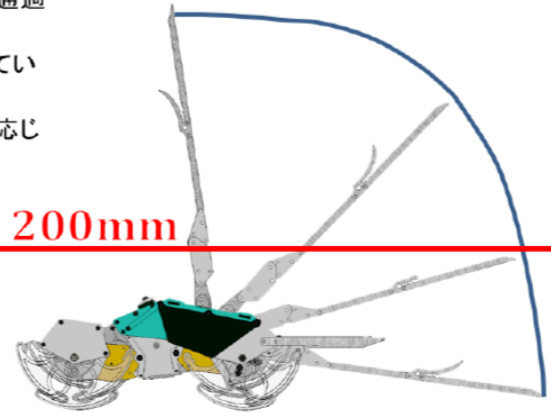
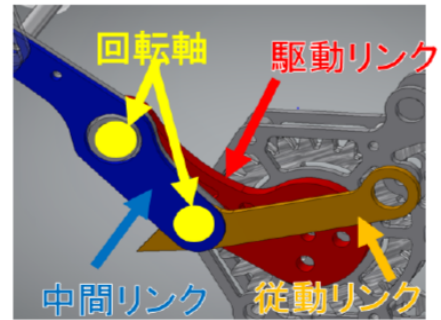
4節リンクを用いたロッド及びシールドアームです。
駆動軸から駆動リンクに動力を伝え、駆動リンクに回転軸で接続された無動力の中間リンクが従動リンクに従って揺動運動をします。

アーム作動面は中間リンクに繋がっており、アームの先端軌跡は右図の通り十分に離れた2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通過します。

また、アームの攻撃面は地面から200mmの高さを任意に通過できます。

先端などの鋭利な部分はフィレットを施して安全に配慮しています。

また、下で説明しますがアームの先端部分是对戦相手に応じて変更します。



【換装について】

アームの中間リンクに取り付けられた先端の一部分を対戦相手に応じて換装します。

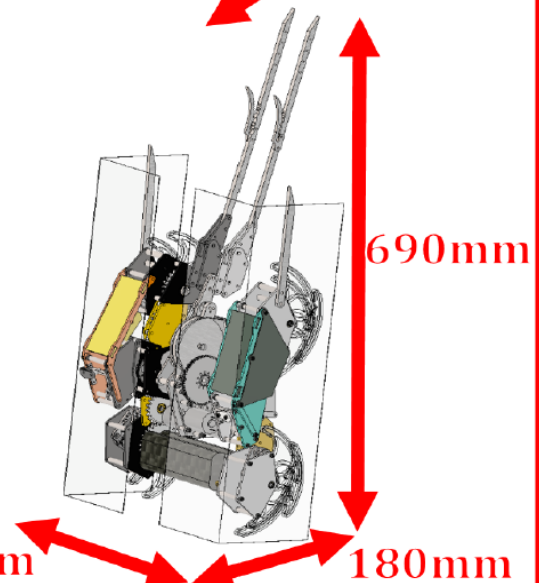
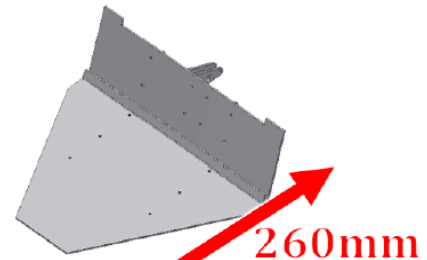
換装するのは中間リンクより先の部分だけとなるため四節リンクの機構部分に変更はありません。

どのアーム先端を使用した場合でもアームの攻撃面は任意に200mmの高さを通過でき、スタート姿勢に変化はなく、サイズ、重量ともに規定内に入っています。

すべてのアーム先端において先端などの鋭利な部分はフィレットを施して安全に配慮しています。

また、対戦相手に応じて右図のような着脱式の装甲を取り付けます。

これを取り付けた場合でも、スタート時の姿勢に変化はなく、サイズ、重量ともに規定内に収まります。



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) ツウアイフローレン ロボット名 双嬢	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) ケーエイチケーハグルマコウホウ シバウラコウキョウダイガクエス KHK歯車工房/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)>

シンプルイズベストの精神で作成しました

<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)>

中央の山といかに仲良くするかを考えました

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

墮天と墜天のアンサンブル

<ロボットの特徴(50文字以内)>

見下し魔山製の機殻箒を模したフォルムで敵を500円棒金で打ち抜くつもりで戦います。Herrich!

● 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、お盆休みをはさみ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。