

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

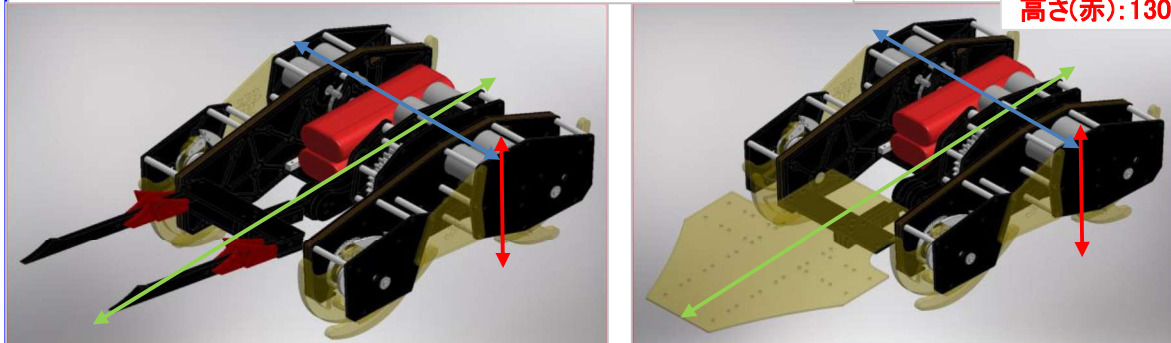
ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ホタル ベーシック ロボット名 蛍 basic すでに提出しているエントリー内容と同じ内容	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ) (フリガナ) ラグナルジオ アールアールエスティー オーバー Lagunargio (RRST OB)
---	--

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。

機体全体像

重量・駆動源・バッテリー:下記スペック欄記載  
 腕機構を二種類に換装できるものとする。(腕機構の欄にて説明)

機体サイズ  
 幅(青):245mm  
 奥行(緑):520mm  
 高さ(赤):130mm



腕機構①: ツインロッドアーム

腕機構②: シールドアーム

腕機構

赤: 原動節 青: 固定節  
 緑: 揺動節・・・攻撃部 黄: 従動節 (色分けは添付シート記載)

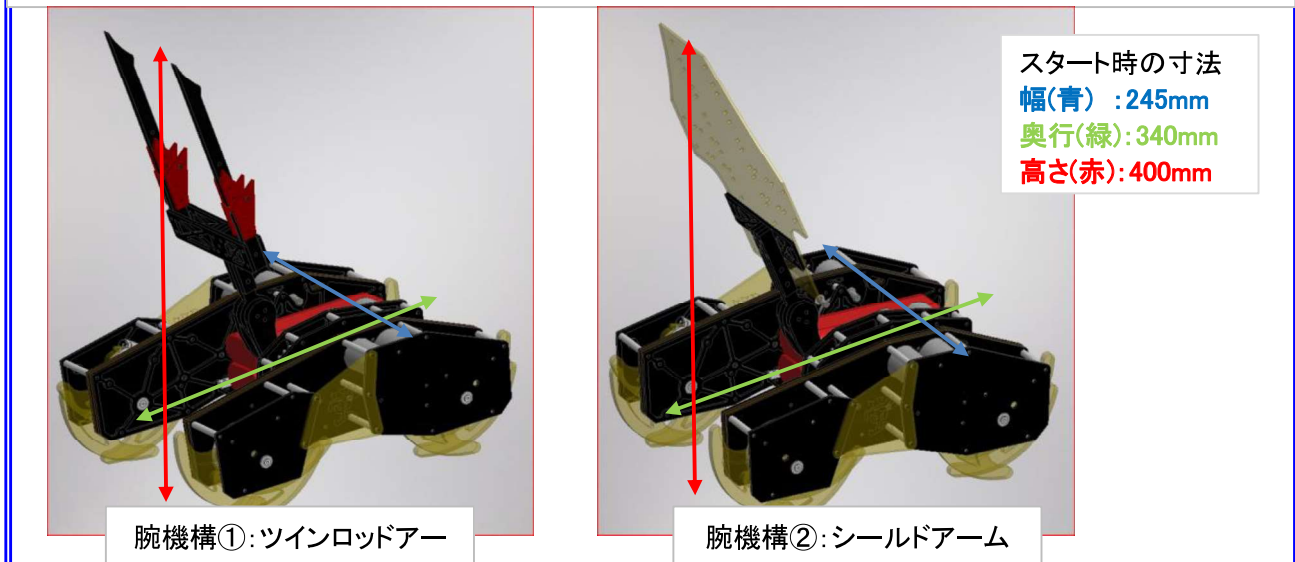
①四節リンク機構を用いたツインロッドアーム

②四節リンク機構を用いたシールドアーム

\* 二種類のアームを容易に換装することができる。

何れのアームでもリンク構造は同じである。また、最高点の高さは200mmを下図のように超えることができる。

\* 以下をスタート時の姿勢とし、規格のサイズに収まっていることが容易に確認できる。



スタート時の寸法  
 幅(青):245mm  
 奥行(緑):340mm  
 高さ(赤):400mm

腕機構①: ツインロッドアーム

腕機構②: シールドアーム

<ロボットのスペックを記入してください>

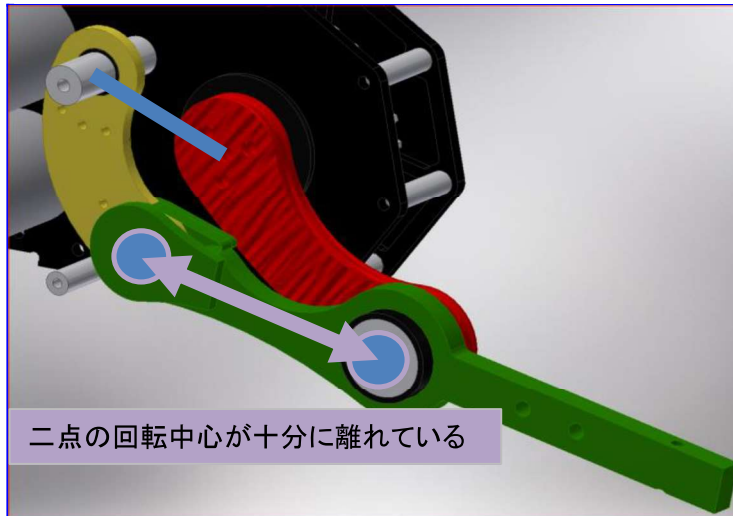
■ スタート時の寸法(mm)	幅	245	mm	奥行	340	mm	高さ	400	mm	
■ 重量(g)		3295	g							
■ バッテリー(種類)	Li-Feバッテリー(ハードカバー付き) 6.6V 2個									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	RS-380PH(マブチモーター)	×	4	個	脚	RS-380PH(マブチモーター)	×	4	個
	その他	←☑を入れて、上記青枠内に記載ください。								

5月19日(金)必着

ロボットの基本設計書(添付シート)

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。



← 腕機構(リンク構造)

①・②共に左図の四節リンクを用いる。

赤: 原動節

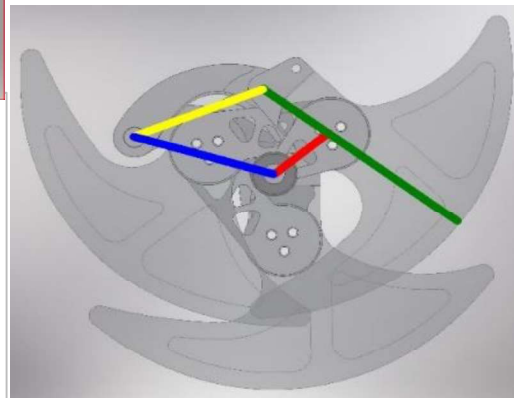
青: 固定節

緑: 揺動節... 攻撃部(先端部を換装)

黄: 従動節

の四節を色分けして示す。

腕機構①、②共通部



足機構→

赤: 原動節

青: 固定節

黄: 従動節

緑: 揺動節... 接地部 歩行を行う

以上の四節リンクから構成されたヘッケンクランク機構を、120度位相で三層組み合わせ、それを四セット内蔵する。(各節に関しては左図参照)

\* 安全面の考慮のため、各部品の角部には面取り・フィレットを施しています。

腕機構:  
RS-380PH(マブチ) x4

脚:  
RS-380PH(マブチ) x4

バッテリー:  
既製品LiFeバッテリー

電装関係

腕機構①: ツインロッドアーム

腕機構②: シールドアーム