

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。

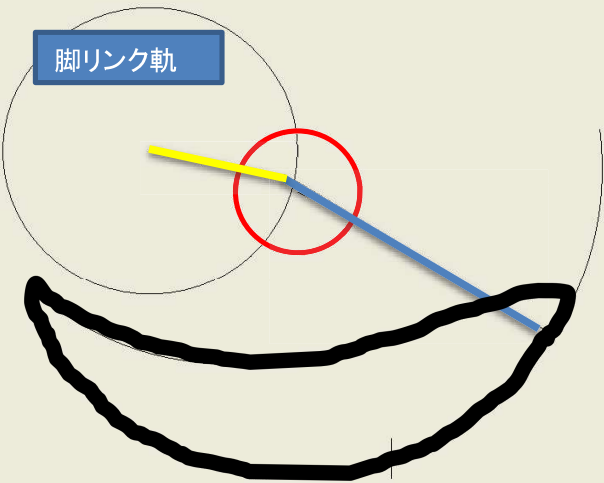
- 競技規則を確認した
- 添付あり
- 図がページ内に納まっている

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) タケ ロボット名 竹 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) リツメイカンダイガクロボットギジュツケンキュウ 立命館大学ロボット技術研究会 (RRST)
--	---

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。

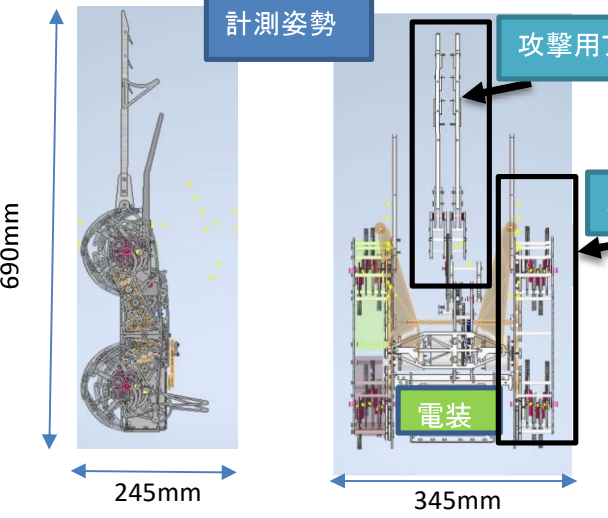


全体図(競技姿)



脚リンク軌

安全のため機体にはR1.5以上のフィレットをかけて制作します



計測姿勢

攻撃用アー

脚ユニット

電装

690mm

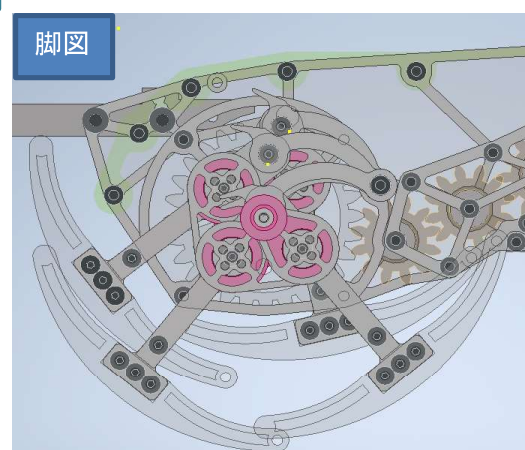
245mm

345mm

脚機構について

ヘッケンクランク機構を用いた四枚一組の脚を4脚使い走る。

赤:原動節
黄:従動節
青:揺動節
黒:先端軌道



脚図

攻撃用アームについて

400mmの棒状のアームが取り付けられており、相手を投げ飛ばすことで攻撃を行う。このアームの作動面は任意のタイミングで地面から20cmの高さを通過できる。(添付シート左図)

<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	345 mm	奥行	245 mm	高さ	690 mm				
■ 重量(g)	3240 g									
■ バッテリー(種類)	Lifeバッテリー(KADA Lifeバッテリー2100mA) × 2個									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	RS380PH	×	4	個	脚	RS380PH	×	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。										

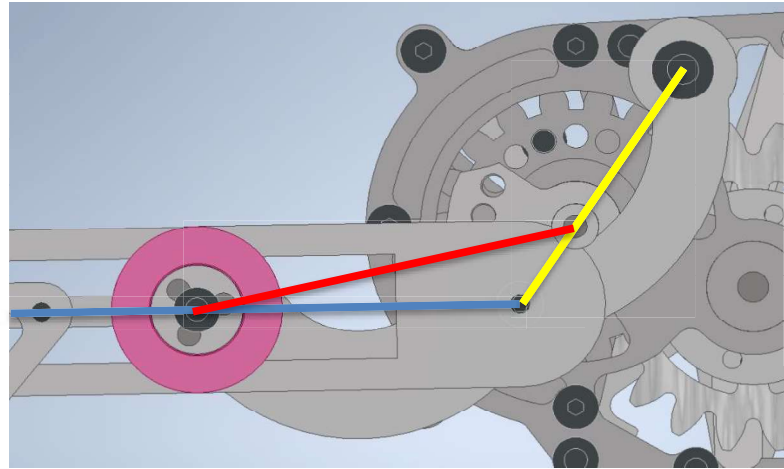
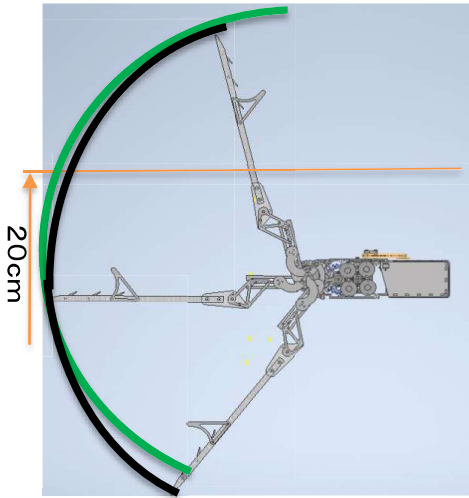
5月19日(金)必着

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

アームリンク軌道



赤:原動節
 黄:従動節
 青:揺動節
 黒:先端軌道
 緑:真円軌道

攻撃用アームはヘッケンクランク機構を用いた四節リンクとなっており(右上図)、アーム先端の軌道は真円ではなく、十分に離れた円弧中心を複数もつ連続した曲線となる(左上図)。アーム先端には相手に応じて形状を変化させたり板状の部品を取り付ける。また、横転防止にスタビライザーを付れたり、相手からの攻撃から機体を守るために機体全体を薄い膜で覆う。これはアームの動作原理に変更はなく、重量や機体の計測時の寸法など、いずれも競技規則を満たしたものとしている。