

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) <b>スピランセス</b> ロボット名 <b>振花</b> 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) <b>カイトアールアールシーオービー</b> <b>KAIT_RRC_OB</b>
---	---

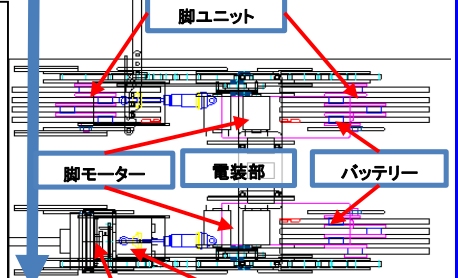
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

### スタート姿勢

機体サイズ	スタート時	スタート後
横幅	240mm	830mm
奥行	340mm	930mm
高さ	680mm	215mm

使用バッテリー	リチウムフェライトバッテリー2本	
脚機構	4節リンク機構(ヘッケンリンク)	
脚用モーター	大会規定380モーター 片方につき2個 合計4個	
腕機構	揺動横回転	スライダリンク機構
揺動横回転用モーター	大会規定380モーター 2個 合計2個	

- ### 機体概要
- ①スタート時は機体を逆立ち状態で直立させます。
  - ②スタート後、腕機構を回転させることで、転倒防止のカウンターが展開します。
  - ③転倒防止のカウンターにより、アームが回転した時に自分が回ってしまうことを防ぐことができます。
  - ④ホイールベースを280mmと長めにすることで直進性を向上し、押し合いに強くしています。
  - ⑤横転させてもよし。押し出してもよし。障害物を無視してすべてを制圧します。



アームの回転半径は150mmあるため、200mmの高さを任意に超えることが可能です。

展開する都合上、各部配線が長くなるので、断線などしないようにカバーを装着する予定です。

各パーツの鋭利になりそうな部分にはRを設け、けがをしないように安全性に考慮します。

### 展開後

<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	240	奥行	340	高さ	680				
■ 重量(g)	3290									
■ バッテリー(種類)	リチウムフェライトバッテリー									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	大会規定の380モーター	×	2	個	脚	大会規定の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

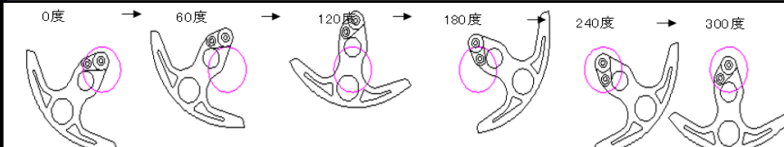
ロボットの基本設計書(添付シート)

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。

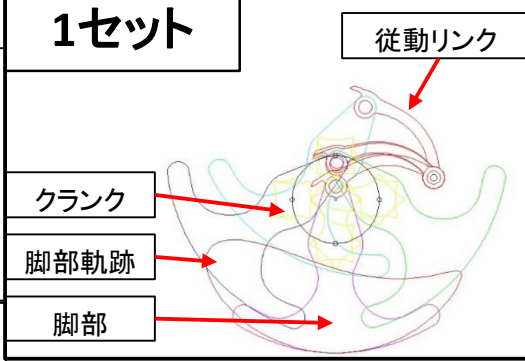
添付

脚機構

脚機構にはヘッケンリンクを用いた機構を使用しており、右図のような90度位相4枚1組で1ユニットとなる脚が片側に2ユニットずつ、合計4ユニットの脚が搭載されています。また、伝達機構には歯車を使用しており、より効率的に動力伝達することができます。

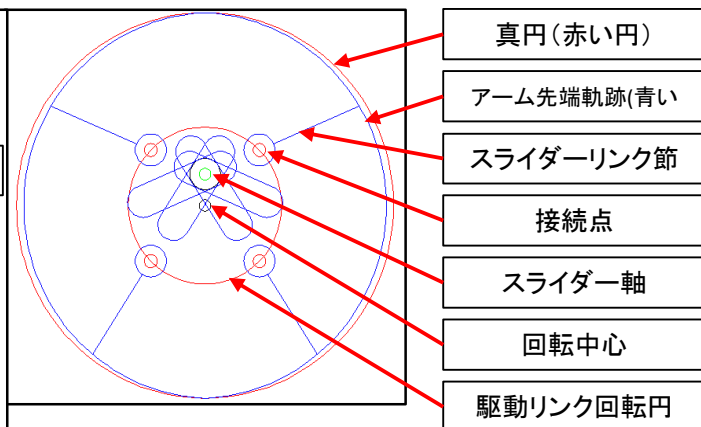
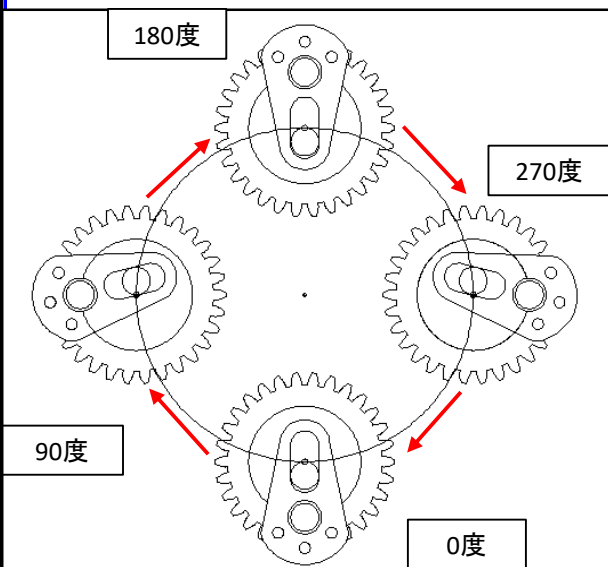


1セット



腕機構

図に揺動横回転アームのリンク部を示します。スライダリンクを用いたアームとなっており、歯車自体を駆動リンクとし、歯車内部に大穴を開けることで駆動リンク内部でスライダリンク部品が従動部による往復動作を行います。スライダ溝の長さは3mm以上の長さがあり、2点以上の十分に間隔の空いた円弧中心を持つ連続した曲線を通して楕円形の揺動運動を行います。アーム作動面は相手の攻め方に合わせて交換できるように、複数の長さ、複数種類の鎌、曲げパイプ等を用意しています。



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) スピランセス ロボット名 振花	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) カイトアールアールシーオービー KAIT_RRC_OB
--	--

<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)>

初心に戻り、楽しく動かして制限時間いっぱい戦える機体を目指します。  
製作実績のある機構を採用することで動作の確実性を担保し、製作時間の短縮を図ります。  
製作時間を短縮することで練習時間を確保し、スタートミス・リングアウトしない操縦ができます。

<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)>

展開機構がある都合で本体が大きくなってしまいました。  
重量を収めるために樹脂板の使用や肉抜きを頑張ります。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

花言葉は「思慕」。  
過去の賑わいが戻るよう思いをよせて。


<ロボットの特徴(50文字以内)>

振れたアームを相手の懐に刺しこみひっくり返したり、そのまま押し出します！  
柔を持って剛を制す！

- 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。