

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。

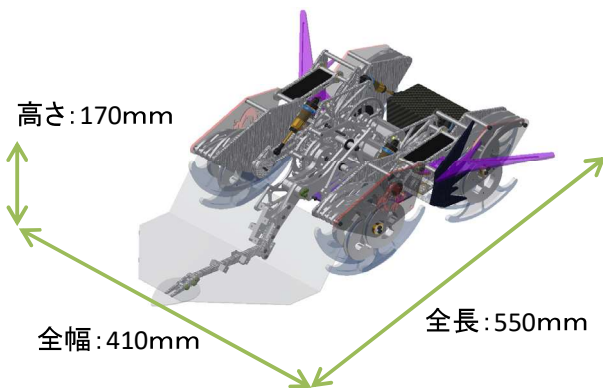
- 競技規則を確認した
- 添付あり
- 図がページ内に納まっている

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) アグニ ロボット名 Agni 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) シバウラコウキョウダイカクエスアルティマー 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。

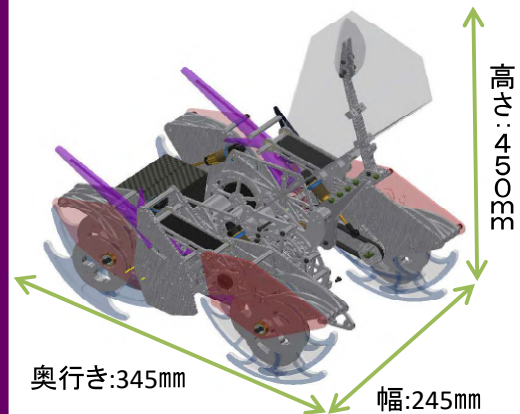
1. 全体図

通常時の機体寸法は 全長 550[mm]、横幅 410[mm]、高さ 170[mm] で、重量は3250[g]となります。モーターにはマブチ製380モーターを脚機構に左右2個ずつの4個、アームに3個の計7個を用います。バッテリーには大会規定をみたしたLi-Feバッテリーの、カワダ製BAKUSO または G-Force製 CLUB SPEC 6.6V 2600mAh を2個使い、制御回路として castle製sidewinder micro2を2個・HOBBYWING製 QuicRUNを1個の計3個を使用します。受信機はフタバ製R2006GSを1個、プロポはフタバ製T6Kを使用します。



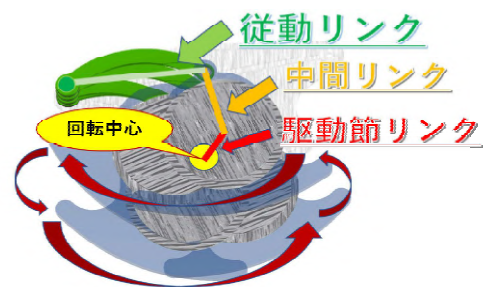
2. 計測時及びスタート姿勢

計測時機体寸法は下図のようにアームを上げその他パーツを置くことで奥行き345[mm]、幅245[mm]、高さ450[mm]となり、規定内に収まっています。



3. 脚機構

90度位相で4層の四節ヘッケンリンク機構を利用した脚ユニットを左右に二組ずつ計4個配置しています。モーターは左右二個ずつ計四個のマブチ製380モーターを使用し、ギアとベルトで動力伝達を行っています。右図に示した通り、脚の接地点はクランクの回転中心を囲っていません。サスペンション搭載により走破性、安定性の向上を図っています。



<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	245	mm	奥行	345	mm	高さ	450	mm	
■ 重量(g)	3250 g									
■ バッテリー(種類)	Li-Fe/バッテリー カワダ製BAKUSO または G-Force製 CLUB SPEC 6.6V2600mA									
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチ製380モータ	×	3	個	脚	マブチ製380モータ	×	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

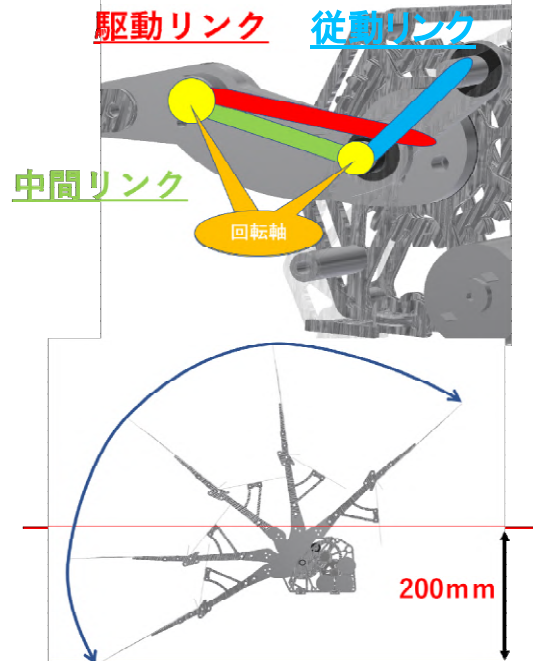
ロボットの基本設計書(添付シート)

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

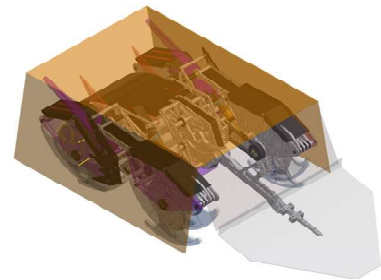
4. アーム機構

4節リンク機構を用いた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ている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つながっており、その軌道は十分に離れた二点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通ります。また、アーム作動面は地面から200[mm]の高さを任意に行き来できます。モーターはマブチ製380モーターを3個使用し、ギアで動力を伝達しています。安全性を考慮して、アーム先端などの鋭利な部分は面取り加工をしています。



5. 攻撃面以外の換装パーツ

対戦相手のアーム形状や戦術によって右図のような防御用カバーを換装します。換装に際し機体側面部のウイング等を取り除くことで機体のサイズ・重量ともに規定内に収めることができます。換装時にアームや脚の機構、バッテリー、モーター回路等に変化はありません。試合開始時の姿勢も通常時と変化なく規定サイズ内に収まり、脚またはアームを動かすことでリングに入場することができます。



6. アームの換装について

アームの中間リンクに取り付けられた一部パーツを対戦相手に合わせて換装します。換装するのは中間リンクより先の部分だけとなるのでアームのリンク機構は変化しません。換装するパーツはそれぞれ任意に交換可能です。どの組み合わせで換装した状態でも、スタート時の寸法や重量は規定内に収まります。換装するパーツの先端など鋭利な部分は、安全性に配慮して面取り加工をしています。



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) アグニ ロボット名 Agni	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) シバウラコウキョウダイカクエスアルティシー 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)>

操縦練習をがんばります。

<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)>

走行時の安定性と障害物の踏破性の両立、かつ小型。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

ギリシャ神話の太陽神～熱い気持ちを添えて～

<ロボットの特徴(50文字以内)>

特徴的な斜めウイング!!

● 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、お盆休みをさめ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。