【EXCEL】第30回かわさきロボット競技大会 バトル部門 基本設計書 Ver 1.0

受付番号 E017

5月30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

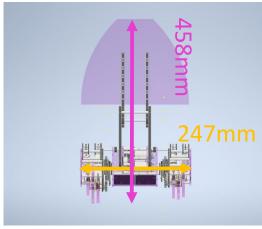
☑ 図がページ内に納まっている

	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) <mark>ヴィーナス</mark>	(フリガナ) <mark>リツメイカンダイガクロボットギジュツケンキュウカイ</mark>
味*外名 美	立命館大学ロボット技術研究会
すでに提出しているエントリー内容と同じ内容	

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





上の2つの図はスタート姿勢および計測時の姿勢を示す。機体寸法は奥行き349mm、幅247mm、高さ458mm。この状態から脚を動かすことによって入場する。

機体スペック



機体重量は3290g。回路はLiFeバッテリー2.6A、6.6Vを2つ直列でつなぎ、モーターアンプを3つ並列でつなぎ、そのモーターアンプそれぞれを右脚2つのモーター、左脚2つのモーター、アーム4つのモーターにつなげる。また、各部品に十分な丸み付けを施し安全面に配慮している。

<	ロボットのスペックを	E記入してください>	
	スタート時の寸法(mm)	幅 247 mm 奥行 349 mm 高さ 458 mm	
	重量(g)	3290 g	
	バッテリー(種類)	LiFe バッテリー 6.6V 2個直列	
	■ 駆動源(種類・個数)	腕 RS-380PHモーター × 4 個 脚 RS-380PHモーター	× 4 個
	河心到75个个生块。10分数/	その他 □ ←☑を入れて、上記青枠内に記載ください。	

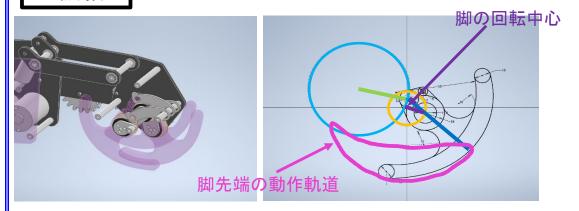
5月30日(金)必着

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。

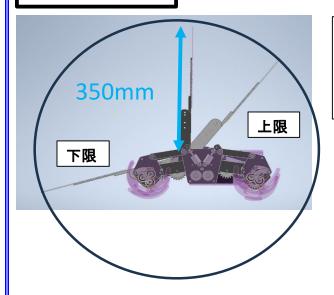
添付

脚機構



脚機構にはヘッケンリンクを用い、120度ずつずらした3位相で1セット12脚で歩行する。右上図のピンクの線が脚先端の動作軌道を、紫の矢印の先が駆動リンクの回転の中心を表している。動作軌道は回転中心を囲んでいないため、接地面は360°外側を向いて回転しない。

アーム機構



アームの先端軌道は真円であり、アームの可動域は左図の下限から上限までであり、この可動域をアームが動くことによって攻撃や復帰を行う。アームの長さは350mmであるため、アームの先端は任意のタイミングで地上高200mmを越える。

5月30日(金)必着

ロボットの製作目標

	〜名(フリガナ)15文字以内 ヴィーナス 美	キャプテンが所属する会社or学校の名称(フリガナ) (フッリガナ) 「リッメイカンダイガクロボットギジュッケンキュウカイ 立命館大学ロボット技術研究会
<今回	図のロボットの製作目標を教えて下さい。> □ ロボットを完成させること □ 前回のロボットを起 □ 新しい材料を使うこと □ 新しいメンバーで作 〈具体的に(自由記載)〉 自身ではじめて設計した機体なので、スムーズ(作ること □ 前回より良い結果(成績)
	票実現にむけた工夫を教えて下さい> 〈具体的に(自由記載)〉 構造をできるだけ簡単にし、干渉しないよう心が	けて設計しました。
<口 柞	ボットの名前の由来(30文字以内)> 自身の名前から漢字をとり、美を司る女神の名で	を付けました。
	ボットの特徴(50文字以内)> パーツを丸くシンプルな形状にし、見た目や配色	の美しさにこだわりました。
電 み ● 応	話番号は、その時間帯に連絡できる番号をご記え ますのでご注意ください。 募方法等、ご不明な点は大会事務局までお問合	
● 大: <連約 第3	会終了後に、基本設計書(個人情報除く)はホー.	go ^b Control

- ◆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。