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)
(フリカ゛ナ)	オイカゼ	(フリガナ) チュウオウダ・イカ・クセイミツキカイコウカ・クケンキュウフ・
ロボット名	追風	中央大学精密機械工学研究部
	すでに提出しているエントリー内容と同じ内容	

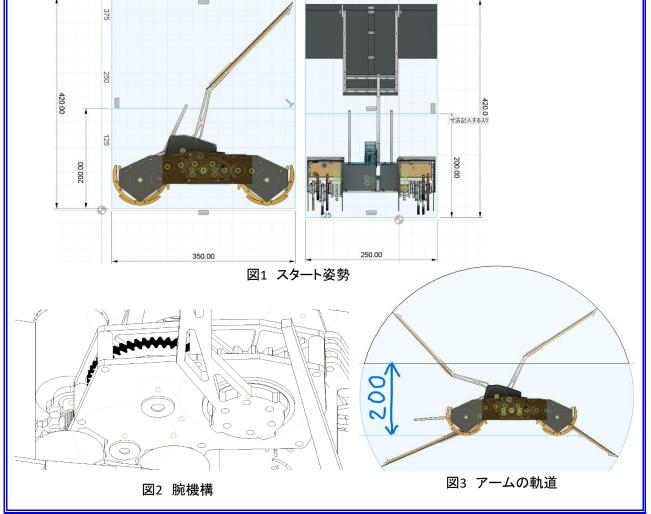
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

機体の特徴

- 1.広いアームの可動域による前後どちらでも戦える機体
- 2.対横回転用に変形して収容もできる展開型カウンターアーム
- 3.低重心で動きの良い足と小さな機体でフィールドを駆け回って相手の下を取る

スタート姿勢と腕機構

- 1.スタート姿勢は図1のようにアームとカウンターアームを上げて350×250×420に収まります
- 2.アームの機構は図2のようにギアにリンクを直接繋げています
- 3.アームの軌道は図3のように真円軌道で地面から200mmの高さを任意のタイミングで通過できます



<<u>ロボットのスペックを記入してくださ</u>い>

■ スタート時の寸法(mm) 幅 347 mm 奥行 243 mm 高さ 406 mm

- 重量(g) 3250 g
- バッテリー(種類) Li-Feバッテリー6.6V×2

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

四相サーキュラーヘッケンを使用。カムクランクが90度ずつ位相がずれており4枚で1ユニットとなっている。通常のヘッケンリンク同様に足裏の接地面は360度外側を向いて回転しない。脚の機構は図4軌道は図5のよう

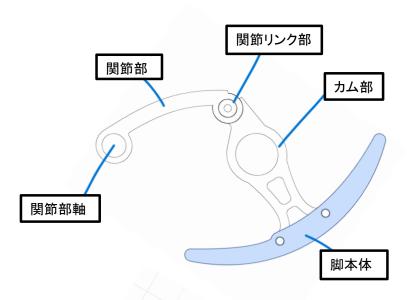


図4 脚の機構

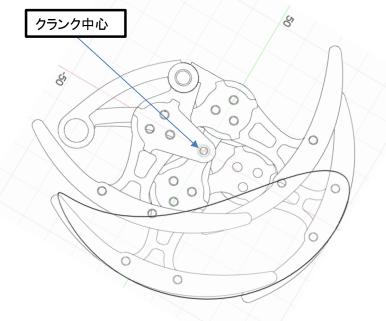


図5 脚の軌道

5月30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	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) オイカゼ	(フリガナ) チュウオウダイガクセイミツキカイコウガクケンキュウフ゛
마 ^{*ッ} 가名 追風	中央大学精密機械工学研究部

<今回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)〉

初めての脚の設計で滑らかな動きのいい脚をつくり、フィールドを駆け回って相手の下を取れる機体を作る。作りたかった2機体を1機体にまとめて作る。

<目標実現にむけた工夫を教えて下さい>

<具体的に(自由記載)>

アームの可動域を機体の前後どちらでも戦えるようにとるためにアームモーターを配置しました。 横回転に対してすきをなくすために変形してカウンターアームをしまうことができます。

<u> <ロボットの名前の由来(30文字以内)></u>

前後で戦い常に正面で迎え撃ち、相手の向風となり自分は追風に

<ロボットの特徴(50文字以内)>

動き回って機体の前後両方で戦い、手数2倍で相手の下を取りにいきます。

- 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、キャプテンあるはい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
- 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頂きます。

<連絡先>

第30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。