

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。

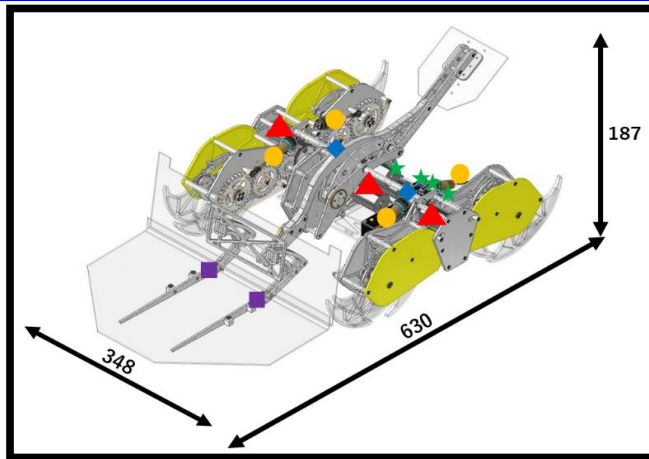
- | |
|---|
| ☒ 競技規則を確認した |
| ☒ 添付あり |
| ☒ 図がページ内に納まっている |

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) カムカムレモン ロボット名 かむかむレモン 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。

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. 全体構成



- 全長: 630 mm
- 横幅: 348 mm
- 高さ: 187 mm
- 重量 3280 g

- ▲ モーター(計7個)
- ◆ バッテリー(計2個)
- ★ 制御回路(計3個)+受信機
- 輪ゴム
- ダンパー

バッテリー 2本使用(カワダ製 または Gforce製 Li-Fe 2600[mAh]/6.6[V])

ESC (制御回路) 計3個使用

脚:2個(HOBBYWING QuicRun)

アーム:1個(フタバ製MC402)

プロボ 双葉電子工業製T6K

受信機 双葉電子工業製 R3006SB (受信系統 T-FHSS)

モーター マブチモーター製 380モーター・脚:4個/アーム:3個/計7個

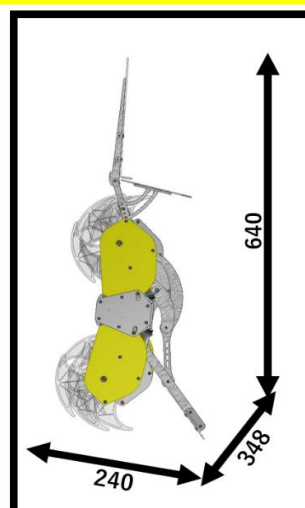
アーム部分に2箇所 **輪ゴム**を使用し、脚部分に4箇所タミヤ製の **ダンパー**を使用

※いずれも大会規定の物を搭載し、改造禁止箇所には改造は施さない

2. 競技開始姿勢

競技開始時の機体寸法

- ・幅240[mm]
- ・奥行348[mm]
- ・高さ640[mm]



計測時・競技開始時は左の写真のようにヘッケンと従動節を延長した部分で状態を固定することで、機体を大会規定の寸法に収めることができる。左図の姿勢から機体を転倒させることでリングに入場することができる。

＜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	mm	奥行	348	mm	高さ	640	mm
■ 重量(g)	3280 g								
■ バッテリー(種類)	カワダ製またはGforce製 Li-Fe6.6[V]2600[mAh]								
■ 駆動源(種類・個数)	腕 マブチモーター製380モーター × 3 個 脚 マブチモーター製380モーター × 4 個 その他 ☒ ← ☒ を入れて、上記青枠内に記載ください。								

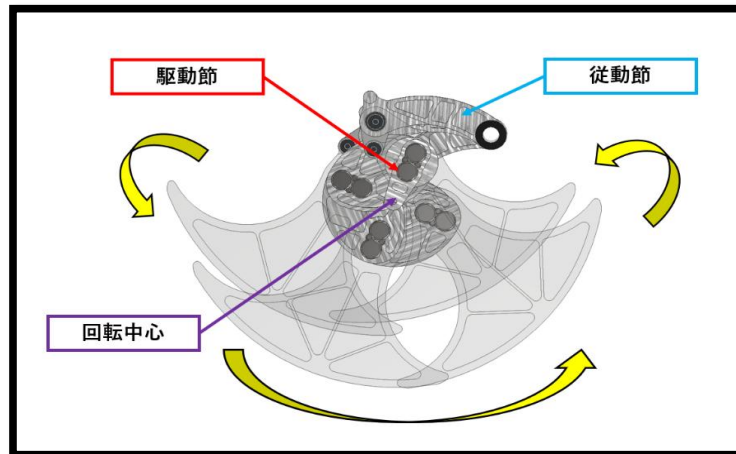
5月30日(金)必着

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。

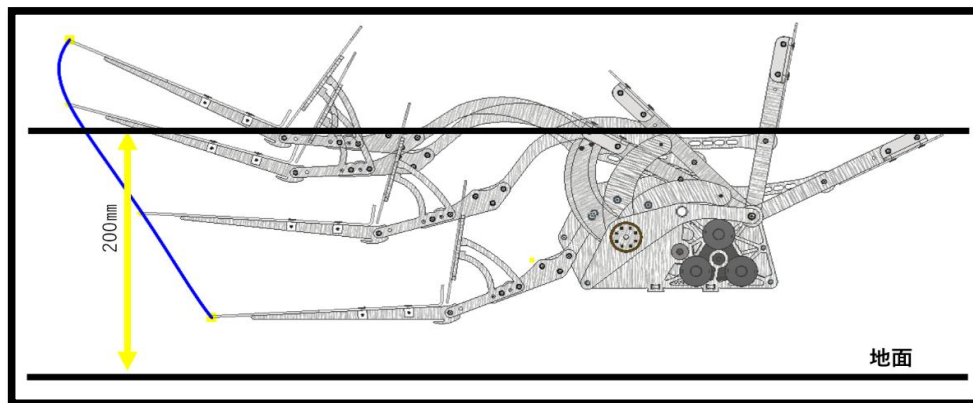
添付

3. 脚機構



- ・90度位相の4層ヘッケンリンク機構から構成される脚ユニットを左右に二組ずつ計4組配置する。動力には、左右で2個ずつ、計4個の**マブチモーター製380モーター**を無改造で使用する。
- ・「脚」は、「駆動源」からの動力を伝える「脚機構」と、フィールドに接地するヘッケンの「足裏」で構成されている。
- ・「脚機構」は、「足裏」の接地面が360度外側を向いて回転しない。

4. アーム軌跡



- ・上の図は試合時のアーム先の動作軌跡で、試合中アームは**任意の地面より200mmを超えることができる**。
- ・アーム先端には**フレット**を施し**安全性に配慮**している。
- ・アームには、**マブチモーター製380モーター**を無改造で**3個**使用する。
- ・上の図のように、アームによって相手機体を斜め前に押し出すような軌道をえがくことで、**相手を場外に押し出すことを目的**としている(相手機体を意図的に破壊することは目的としていない)。

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 (フリガナ) カムカムレモン ロボット名 かむかむレモン	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ールディーシー 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)>

初めての機体作成なので、しっかりと動く機体を完成させたい！
大学内で初の押し出しシールドで、1勝したい！

<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)>

先輩方のいい部分を詰め込んだ脚の設計と、知見を得ながら機体を設計した。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

受験勉強でお世話になった一番好きなお菓子だから。

<ロボットの特徴(50文字以内)>

脚のヘッケンがレモンのような見た目になっている。
「大型＆速い押し出しシールド」

● 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。

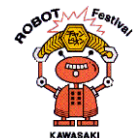
● 応募方法等、ご不明な点は大会事務局までお問合せください。

● 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。