

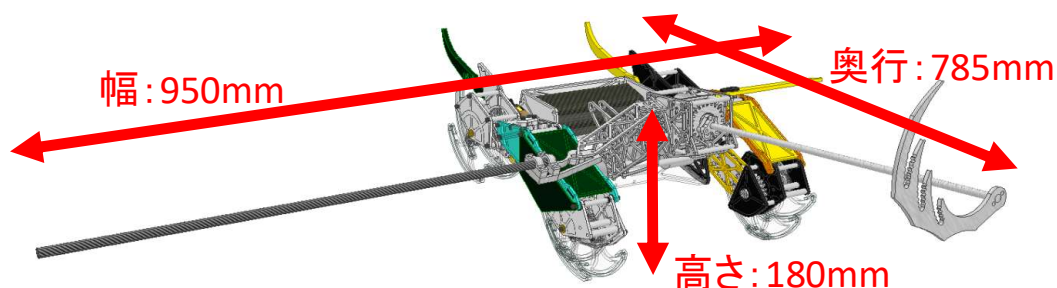
## ロボットの基本設計書

|                                     |               |
|-------------------------------------|---------------|
| <input checked="" type="checkbox"/> | 競技規則を確認した     |
| <input checked="" type="checkbox"/> | 添付あり          |
| <input checked="" type="checkbox"/> | 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<br>(フリガナ) ツウアイケーニキン | 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)<br>(フリガナ) ケーエイチケーハグルマコウボウ シバウラコウキョウダいがくエス |
| ロボット名 双后                              | KHK歯車工房/芝浦工業大学SRDC                                                       |
| すでに提出しているエントリー内容と同じ内容                 |                                                                          |

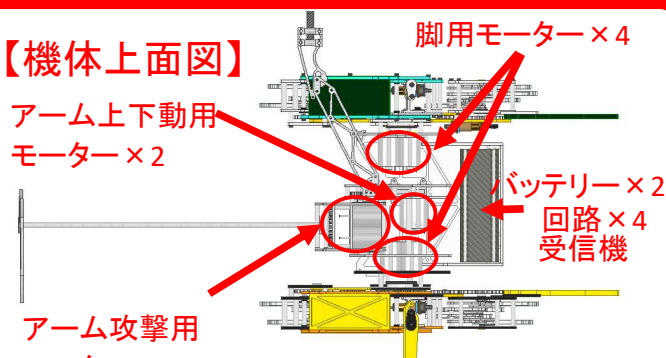
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

アーム先端に装着した鎌状のパーツを回転させて相手機体を側面からひっかけて転がし、場外へ投げ飛ばします。また、鎌の回転ユニットごと上下動できるようにして復帰機構として使用します。



脚用毛一タ一×4

アーム攻撃用  
モーター×4

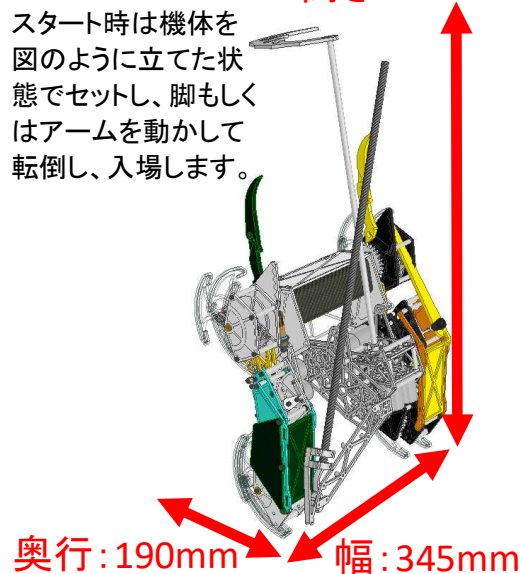


アーム攻撃用モーターは4個で、それと直交する軸にアームユニットの上下動用モーターを2個使用しているため、同一の出力軸でのモーター数は最大で4個に収まっています。

|         |                                                                               |
|---------|-------------------------------------------------------------------------------|
| 機体寸法    | 幅950mm×奥行785mm×高さ180mm                                                        |
| スタート時寸法 | 幅345mm×奥行190mm×高さ690mm                                                        |
| 機体重量    | 3290g                                                                         |
| 脚機構     | 4節ヘッケンリンク                                                                     |
| 回路      | アーム攻撃用：Castle製マンパマイクロX2<br>アーム上下動用：フタバ製MC402<br>脚：Castle製SidewinderMicro2 × 2 |
| 受信機     | フタバ製R2106GF                                                                   |
| コントローラー | フタバ製6K                                                                        |
| バッテリー   | EAGLE製Li-Fe6.6V2200mAh × 2                                                    |

高さ: 690mm

スタート時は機体を  
図のように立てた状  
態でセットし、脚もしく  
はアームを動かして  
転倒し、入場します。



|                |   |        |    |        |    |        |
|----------------|---|--------|----|--------|----|--------|
| ■ スタート時の寸法(mm) | 幅 | 345 mm | 奥行 | 190 mm | 高さ | 690 mm |
|----------------|---|--------|----|--------|----|--------|

|       |      |   |
|-------|------|---|
| 重量(g) | 3290 | g |
|-------|------|---|

バッテリー(種類) EAGLE製Li-Fe6.6V2200mAh×2

駆動源(種類・個数) 腕 マブチ380モーター × 4 個 脚 マブチ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)

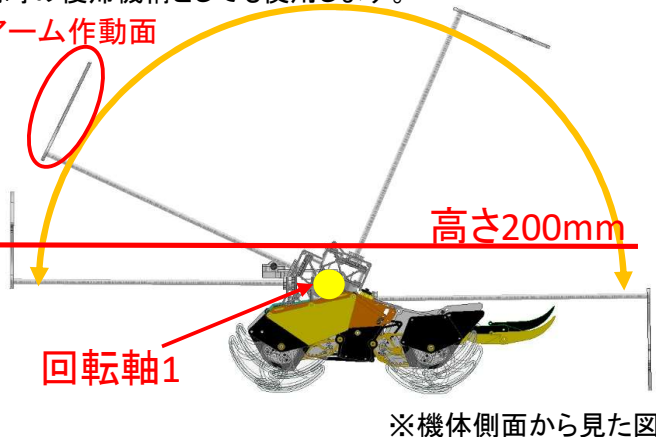
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付

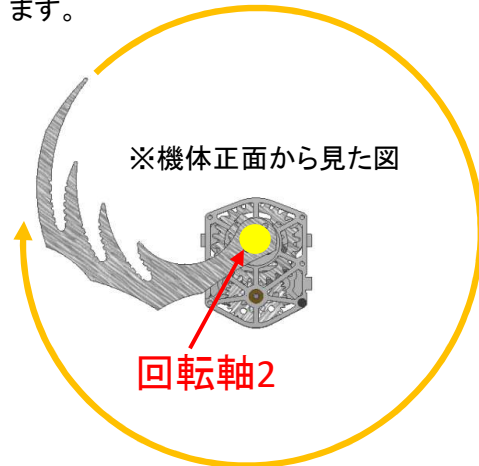
## 【アーム詳細】

アームユニットは下図のように回転軸1を中心にモーター2個を動力に円弧運動し、アーム作動面が任意に200mmの高さを通過できるようになっています。この動きは、転倒時の復帰機構としても使用します。

アーム作動面



先端の鎌形状の部分は下図のように回転軸2を中心にモーター4個を動力に円弧運動し、相手をひっかけるような動きで攻撃します。

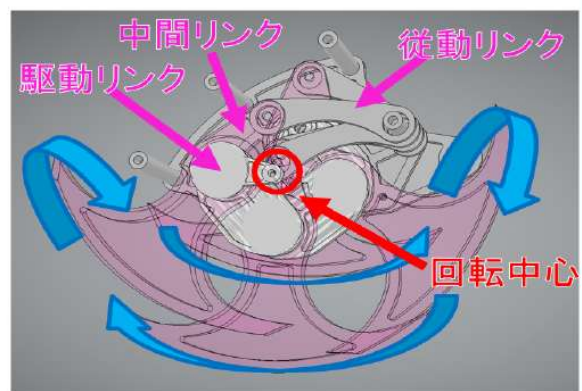


アーム先端の鋭利な箇所に関しては、安全に配慮してフィレットを施しています。



## 【脚機構】

4層の4節ヘッケンリンクを4つ搭載しています。右図の青い矢印は足裏の軌跡を示しており、外側を向いて一周することはありません。動力はマブチ380モーターを左右に2個ずつ、計4個使用しています。また、走破性を上げるためにばねとダンパーによるサスペンションを搭載しています。



**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) ツウアイケーニギン

ロボット名 双后

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) ケーエイチケーハグルマコウボウ シバウラコウギョウダイカクエス

KHK歯車工房/芝浦工業大学SRDC

## &lt;今回のロボットの製作目標を教えてください。&gt;

- ☒ 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)

## &lt;具体的に(自由記載)&gt;

ルール改定によって変化した環境に適応することが必要でした。

## &lt;目標実現にむけた工夫を教えてください&gt;

## &lt;具体的に(自由記載)&gt;

ルール上換装ができなくなったので、換装が必要ないアームに変更しました。

## &lt;ロボットの名前の由来(30文字以内)&gt;

双嬢より一回り大きくなるので名前もワンランクアップみたいな

## &lt;ロボットの特徴(50文字以内)&gt;

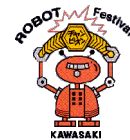
圧倒的パワーで横回転ミラーマッチを制するのが勝利への近道

- 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、お盆休みをさみし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(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。**

## &lt;連絡先&gt;

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。