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
 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)

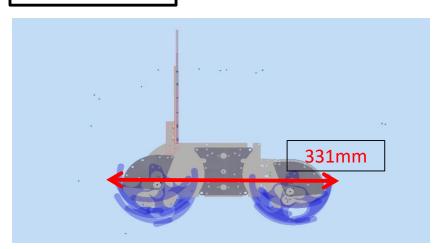
 (フリガナ) ナガ・レ
 (フリガナ) リツメイカンロホ・ットキ・ジ・ュッケンキュウカイ

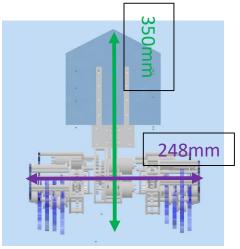
 ロホ・ット名 流
 立命館大学ロボット技術研究会

 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331mm、幅 248mm、高さ350mm。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





脚モータ×4



腕モータ×3



バッテリ×2



回路と受信機

機体重量は3290g。回路はLiFeバッテリー2600mA,6.6Vを2つ直列で繋ぎ、クイックランを3つ並列で繋ぎ、そのモータアンプをそれぞれを右脚2つのモーター、左脚2つのモーター、アームの3つのモーターにつなげる。

<ロボットのスペックを記入し<u>てください></u>

■ スタート時の寸法(mm) 幅 248 mm 奥行 331 mm 高さ 350 mm

■ 重量(g) 3290 g

■ バッテリー(種類) LiFeバッテリー2600mA 6.6V

■ 駆動源(種類・個数) 腕 マブチモーターRS-380PH × 3 個 脚 マブチモーターRS-380PH × 4 個 その他 □ ← ☑を入れて、上記青枠内に記載ください。

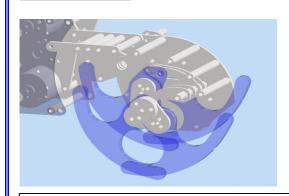
5月30日(金)必着

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

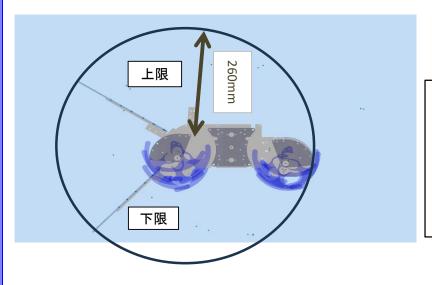
脚機構





脚機構にはヘッケンリンクを用い、位相は4層である。上右図では回転中心、脚の動作軌跡を示しているが、動作軌道は回転運動を行う駆動リンクの回転中心を囲んでいない。モーターから最終ギアまでの減速比は81.25。接地面が機構の外側を向いて360°回転することがない。

アーム機構



アームの先端軌道は真円であり、アームの可動域を左図に示す。この可動域をアームが動くことによって攻撃と復帰を行う。アームの長さは260mm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。モーターから最終ギアまでの減速比は200である。

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) <mark>ナカ</mark> レ ロボット名 流	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) リツメイカンロボットギジュツケンキュウカイ 立命館大学ロボット技術研究会
<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 □ 前回のロボットを言成させること □ 前回のロボットを言いませること □ 新しいメンバーで、 〈具体的に(自由記載)〉 動くロボットの完成を目指しました。	超えること
くロボットの名前の由来(30文字以内)> 方丈記が好きなので冒頭から拝借しました。	
<ロボットの特徴(50文字以内)> 「メンテ穴をあけ忘れないよう気を付けました。平行サスが難しかったです。	
番号は、その時間帯に連絡できる番号をご記入くたでご注意ください。 ● 応募方法等、ご不明な点は大会事務局までお問合	
● ご記入いただいた個人情報は下記の目的で利用さ ● 大会終了後に、基本設計書(個人情報除く)はホー <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 E-mail kawarobo-sanka@kawasaki-net.ne.jp	ROBOT W. Feetha,

- ◆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。