

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。

|                                     |               |
|-------------------------------------|---------------|
| <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     | 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) アイドム           | (フリガナ) リツメイカンダイカクロボットギョジュツケンキュukai |
| ロボット名 iDom            | 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。

競技姿勢

機体概要

小型シールド機である。  
相手の下にシールドを  
潜り込ませ、相手を  
ひっくり返して戦う。

安全性

各パーツに対して十分  
な丸み付けをしている  
ため、安全である。

ユニット配置

図1より、脚ユニット、  
アームユニット、アーム  
用モータ、脚用モータ、  
電装で構成されている。

脚ユニット

アームユニット

脚用モータ×2

アーム用モータ×4

電装

脚用モータ×2

図1：機体ユニット配置図

・最大地上高  
図2より、アームの最大地上高が  
395mmであるので、任意のタイミング  
でアームが高さ200mmを超えることが  
できる。

スタート姿勢

248mm

図2：スタート姿勢

図3：機体上面図

<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                                       | 248 | mm | 奥行 | 333 | mm | 高さ | 395 | mm |
| ■ 重量(g)                                                                               | 3000 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 × 4 個 脚 RS-380PHモータ × 4 個 |     |    |    |     |    |    |     |    |
| その他 <input type="checkbox"/> ← <input checked="" type="checkbox"/> 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

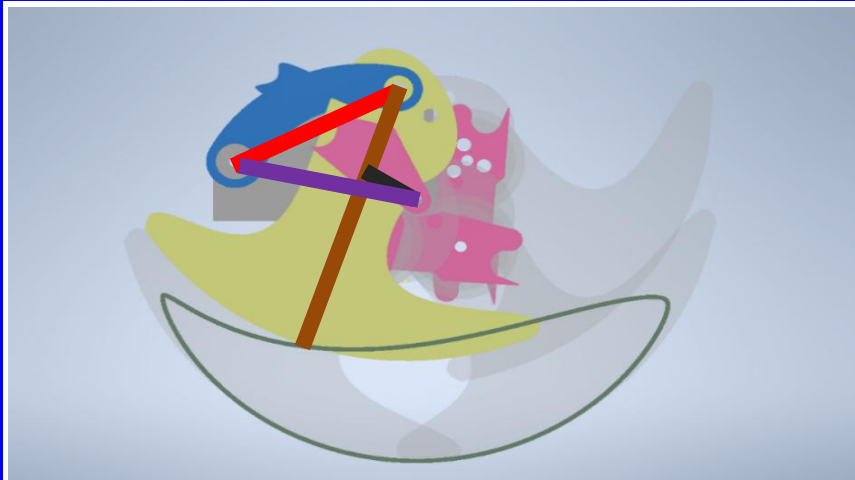
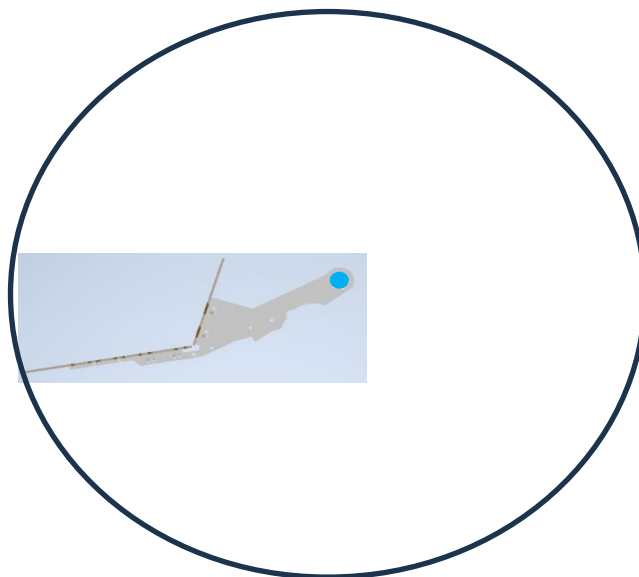


図4:脚機構

赤:従動節 茶:揺動節 黒:駆動節 紫:固定節

・アーム軌道

アームは青色の点を中心とした真円軌道となっている。



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) アイドム

ロボット名 iDom

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) リツメイカンダイカ\*クロボットキ\*ジュツケンキュウカイ

立命館大学ロボット技術研究会

## &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;

1回戦は勝てるようにする。

## &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;

とにかく分からないことがあれば先輩を頼る。

## &lt;ロボットの名前の由来(30文字以内)&gt;

ストリートファイターの海外選手の名前からとった。

## &lt;ロボットの特徴(50文字以内)&gt;

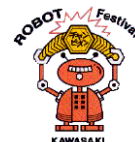
ストリートファイター6のマノンをモチーフにした。

- 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。**

## &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。