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



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。

機体概要

■全体構成

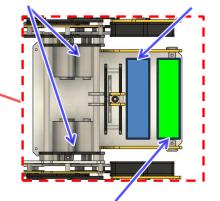
●試合中姿勢

①脚機構(4ユニット)

姿勢補助機構(折り畳み可能・無動力)

●機体内部(カバーを外した図)

各機構駆動用モータ バッテリー



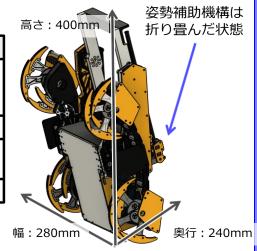
電装部 (受信機、制御用電装)

■主要什様

②アーム機構

項目	仕様		
①脚機構	台形四節リンク機構 90度位相4枚1セット ×4ユニット		
②アーム機構	ベルト駆動での無限回転アーム		
送受信機	大会規定のラジオコントロール システム		
備考	姿勢補助機構は着脱可能		

●初期姿勢



[<	<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 280 mm 奥行 240 mm 高さ 400 mm			
	重量(g)	3300 g			
	バッテリー(種類)	リチウムフェライトバッテリ			
	馬以 単川 71点(4里 平日 * 11点 安V)	腕 マブチモーター製380モータ × 4 個 脚 マブチモーター製380モータ × 2	2 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)

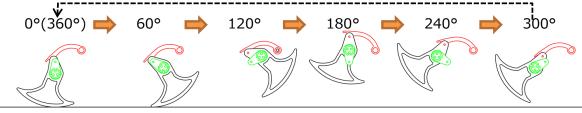
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付

①脚機構

- ・台形四節リンク機構を用いた構造となります。 90度位相のクランクとリンク節により 往復角運動をします。
- ※ 回転運動はせず、大会機構に適合します。
- ・4枚1セットのユニットを4ユニット用いて、 計16枚の脚で移動します。
- ■脚ユニット軌跡 60°毎の脚ユニットの動作を下記に示します。

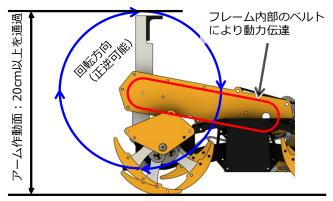




フィールド

②アーム機構

- ・駆動源のモータから動力をベルトで伝達して駆動する無限回転アーム。 正逆回転を駆使し、アーム作動面で相手を持ち上げる戦術を得意とします。
- ・回転時の直径は20cmとなっており、フィールド底面から20cmの位置を任意に通過可能。
- ・事故やケガを防止するため、 安全に配慮した部品形状とするとともに、 部品の飛散防止のために十分な強度を 持たせた機構になっています。



5月30日(金)必着

ロボットの製作目標

ロボッ (フリガナ) ロボット名		キャプテンが所属する会社or学校の名称(フリガナ) (フッリガナ) テンイチドウメイ 天一同盟		
<今回	プロボットの製作目標を教えて下さい。> ② ロボットを完成させること 前回のロボットを決しい材料を使うこと 新しいメンバーで、 【具体的に(自由記載)> 数年ぶりの完全新規製作。	超えること		
	票実現にむけた工夫を教えて下さい> < 具体的に(自由記載)> スケジュールに余裕をもって制作します。			
	∛ットの名前の由来(30文字以内)> 煌びやかで華やかなロボットになるように。			
	∛ットの特徴(50文字以内)> 天下に類なきもの、すなわちこれ天下一品なり			
 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。 				
	8先> 80回かわさきロボット競技大会実行委員会事務 mail kawarobo-sanka@kawasaki-net.ne.jp	局		

- ◆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。