

☒	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) タケ	(フリガナ) リツメイカンダイガクロボットキジュツケンキユウカイ
ロボット名 竹	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。	

駆動源(種類・個数) 腕 × 個 脚 × 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、90度ずつずらした4位相で1セットとし、4セット16脚で歩行する。図5の紫の線が脚の動作軌跡を、黄緑色の円が駆動リンクの回転中心を表している。動作軌跡は回転運動を行う駆動リンクの回転中心(黄緑の領域)を囲んでいないことを示す。また接地面が360° 外側を向いて回転することはない。

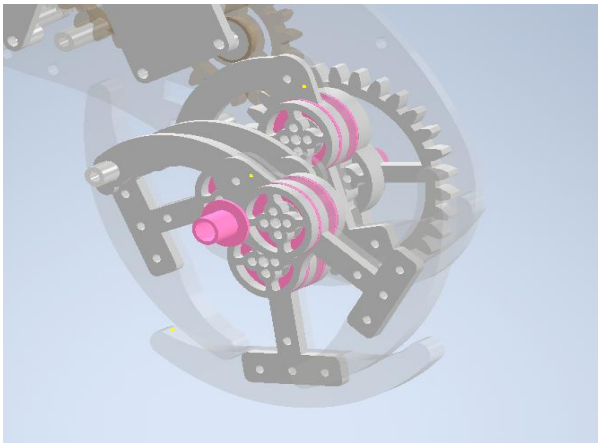


図4: 脚

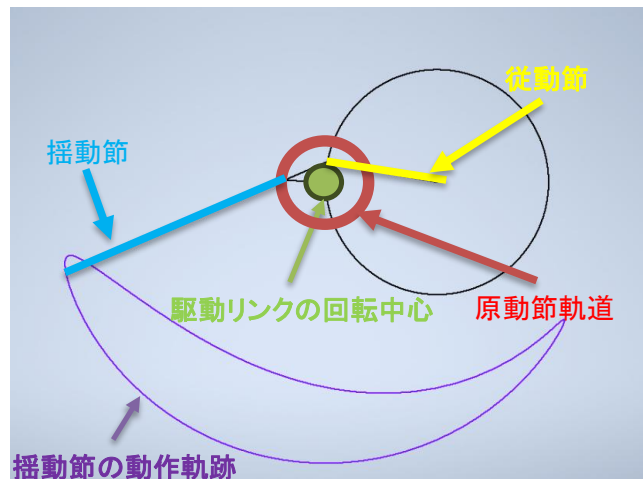


図5: 脚先の軌道

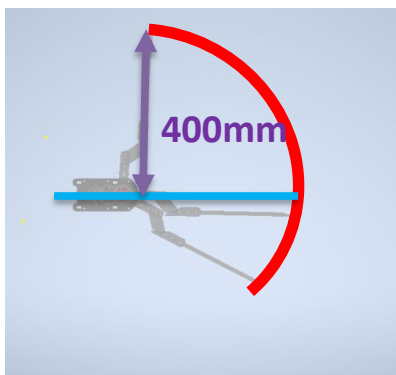
アーム機構

図6: アーム

図6の赤色の円弧はアームの先端軌道であり、真円軌道を描く。

この駆動域をアームが動くことによって攻撃や復帰を行う。アームの長さは400mmあるため、アームの先端は任意のタイミングで地上200mmを超える。

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) タケ

ロボット名 竹

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) リツメイカンダイガクロボットキョウケンキュウカイ

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)>

今回作るの是一次生用の機体ですが、「壊れない」を意識して作成しました。

<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)>

とにかく壊れないように厚みをつけたり、穴と外膜の距離を遠ざけるようにしました。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

竹の様にしなやかに…(名前ミスったなんて言えるわけない)

<ロボットの特徴(50文字以内)>

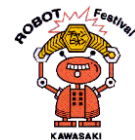
猪突猛進！だけど戦略的に！！

- 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。