#### 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

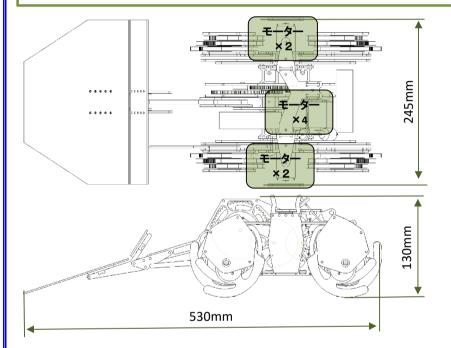
ロボット名(フリガナ)15文字以内	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリカ゚ナ)
(フリガナ) レルヒエ	(フッガナ) チュウオウダイガクセイミツキカイコウガクケンキュウフ゛
はかるれるひえ	中央大学精密機械工学研究部
すでに提出しているエントリー内容と同じ内容	

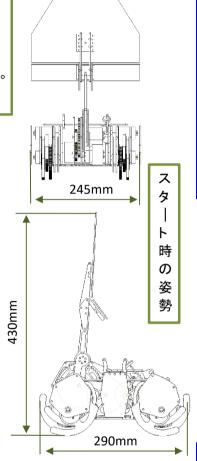
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

## 全体構成

スタート姿勢で245×290×430の小型機体。

すべての脚が接地した状態でアームを上げることでスタート姿勢に収まる。 バッテリーはKAWADA製のLi-Fe2600[mAh]6.6[V]を2本使用。







### 脚機構

三相サーキュラーヘッケンを使用。

カムクランクが120度ずつ位相がずれており、3枚で1ユニットとなっている。 通常のヘッケンリンクと同じく、接地点はクランクの回転中心を取り囲まない軌道 を描く。

したがって、「足裏」の接地面が360度外側を向いて回転しない。



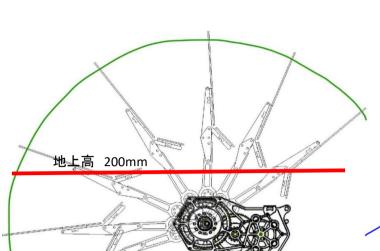
<	<ロボットのスペックを記入してください>				
	スタート時の寸法(mm)	幅   245 mm 奥行 290 mm 高さ 430 mm			
	重量(g)	3200 g			
	バッテリー(種類) Li-Feバッテリー6.6V×2				
	駆動源(種類・個数)	腕 マブチRS-380 × 4 個 脚 マブチRS-380 × 4	個		
	神に	その他 □ ←☑を入れて、上記青枠内に記載ください。			

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



# 腕機構

スライダクランク機構を用いて揺動するアーム軌道の一部を使う。 先端軌道はふたつ以上の円弧中心 を持つ連続した曲線を描く。 地上高200mmを任意に通過できる。

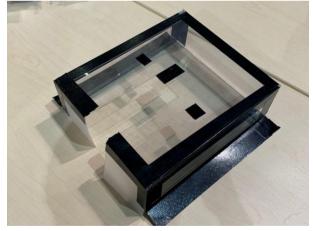


# 装甲パーツ

装甲を装備する。

装甲の寸法は250×310×140であり寸法、重量ともに規則で定められた範囲に収まる。





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) レルヒエ ホボット名 れるひえ	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) 「チュウオ・ウダイガクセイミツキカイコウガクケンキュウプ 中央大学精密機械工学研究部
<ul><li>□ 新しい材料を使うこと</li><li>□ 新しいメン</li><li>&lt;具体的に(自由記載)&gt;</li></ul>	>
く目標実現にむけた工夫を教えて下さい> 〈具体的に(自由記載)〉 大きくなりがちなサーキュラーヘッケンを、	リンク比と形状を工夫して小型化した。
<b>&lt;ロボットの名前の由来(30文字以内)&gt;</b> 小さく素早いヒバリのドイツ語(レルヒェ)が	ນຣິ
くロボットの特徴(50文字以内)> 小回りの利く機体で、素早い動きで相手の	のすきを狙う。大きなシールドで防御もこなす。
の電話番号は、その時間帯に連絡できる番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	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 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 お問合せください。 ・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)( <連絡先> 第30回かわさきロボット競技大会実行委員会 E-mail kawarobo-sanka@kawasaki-net.ne.jp	はホームページにて公開させて頂きます。

- ◆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。