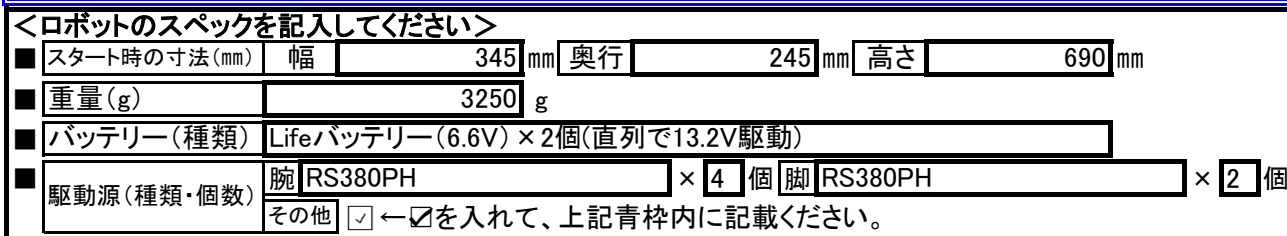


ロボットの基本設計書

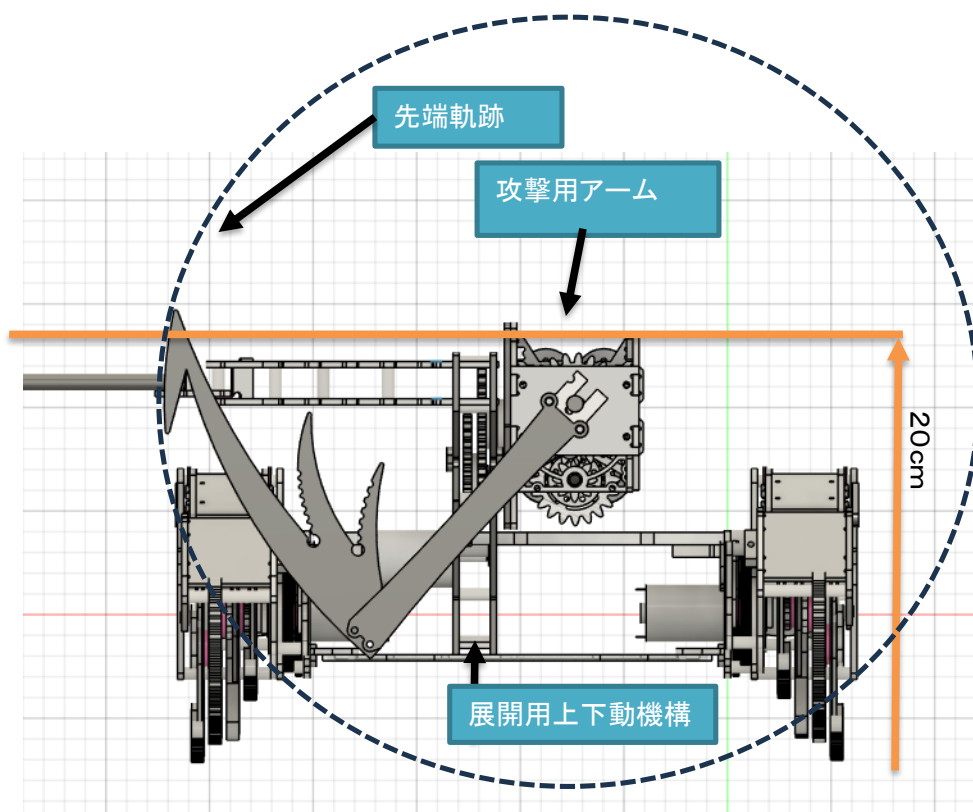
☒ 図がページ内に納まっている

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。



5月30日(金)必着**ロボットの基本設計書(添付シート)**

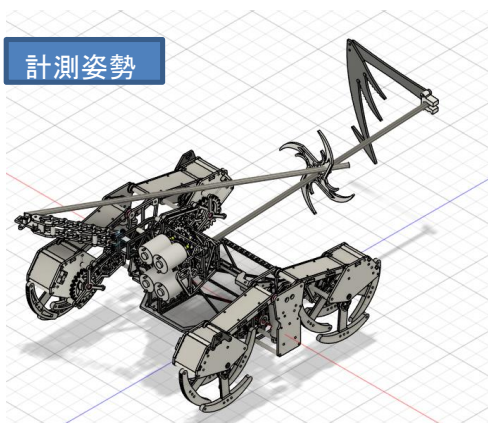
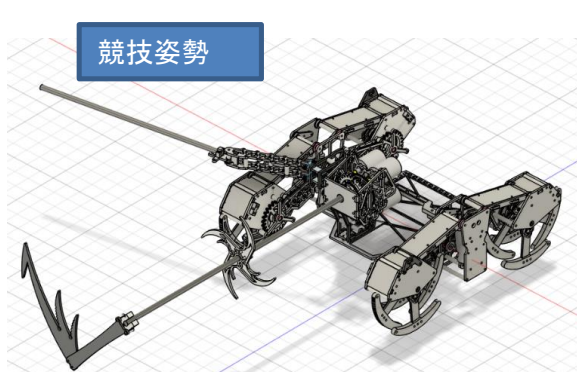
A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

添付**展開用上下動機構について**

試合開始時に計測姿勢から競技姿勢へ移行するための展開機構を用います。展開機構の出力軸には攻撃用アーム(のユニット)が接続されています。動力にはRS380PH 1個使用しています。

攻撃用アーム(腕機構) について

アーム先端には回転半径180mmの鎌が取り付けられており、これが回転することにより任意のタイミングで地面から20cmの高さを通過できます。(上図)また、攻撃用アームと展開用上下動機構は出力軸がそれぞれ独立したものであり、一つの出力軸に対して規定モータの数が4個に制限される規則(第6条5)を満たしたものです。

計測姿勢**競技姿勢**

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) ミナトマークスリー

ロボット名 湊mk-3

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) アールアールエスティーオービー

RRSTOB

<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)>

上位3位以内を目指したい

<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)>

軽量化を追求し、足回りの強化やアームのリーチを拡張をした

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

流れる流水のごとく動き回る。そんな機体にしたい

<ロボットの特徴(50文字以内)>

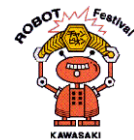
アーム先端の鎌を用いて相手をぐるぐる回転させ、場外へ出します。

- 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、お盆休みをな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下記(1)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(1)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。