

5月30日(金)必着

ロボットの基本設計書(添付シート)

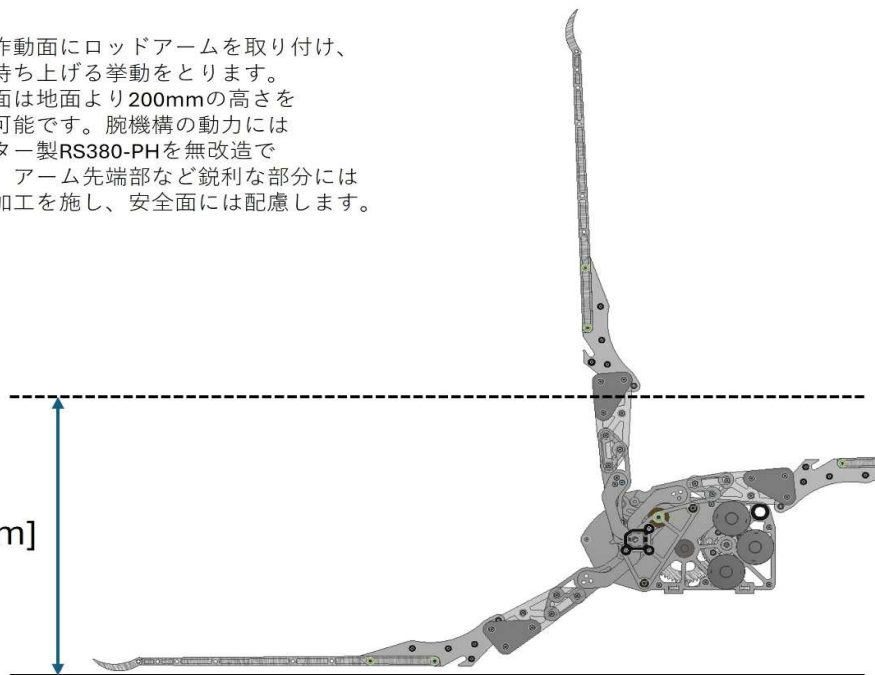
添付

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。

脚機構

腕はアーム作動面にロッドアームを取り付け、
相手機体を持ち上げる挙動をとります。
アーム作動面は地面より200mmの高さを
任意に通過可能です。腕機構の動力には
マブチモーター製RS380-PHを無改造で
使用します。アーム先端部など鋭利な部分には
フィレット加工を施し、安全面には配慮します。

200[mm]



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) チュートリアル

ロボット名 チュートリアル

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) エスアールディーシーオービー

SRDCOB

<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)>

本大会へ再び参加するため、加工環境の整備から始めました。

<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)>**

横回転対策用のカバーを搭載するために機体重量の削減に尽力しました。
アルミニウム合金の部品を機体へ多数採用できるように、
CNCフライスの立ち上げを行いました。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

社会人になり初めて一から製作した機体のため。

<ロボットの特徴(50文字以内)>

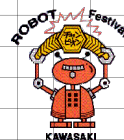
やけに白くてやたら長いです。

- 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。**

<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。