#### 受付番号

### 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(フリガナ) (フリガナ) エムローズ ダイコウダイオービーチーム (フリガナ) クライス 味ット名 くらいす ★Mろーず★(大工大OBち~む) すでに提出しているエントリー内容と同じ内容 会規定品を使用してください。 機体概要•全体図 機体寸法:幅345mm奥行き245mm 高さ450mm 以内(スタート時:転倒前) 幅345mm奥行き450mm 高さ245mm 以内(スタート後:転倒後) 機体重量:3200g 脚 構造:円形反転軌道脚(3分割×4脚) 腕 構 造:回転ブレードアーム(動力ギア伝達) 力:電源13.2V(LiFeバッテリー6.6V×2) ※市販品 脚:380モーター(マブチモーター製RS-380PH)×8 腕:380モーター(マブチモーター製RS-380PH)×4 送受信機:フタバ製6J用規定受信機(2106GF) 特徵 3Dプリンターでパーツを制作し 電装スペース 各パーツの形状や外装など、丸みをつけ モーター制御部(フタバ製MC402) 攻撃を受け流しやすい構造としました。 受信機(フタバ製2106GF) また厚みや丸みをもたせ安全面にも考慮した。 モーター(脚用) スタート時は機体を立て転倒させスタートします。 幅345mm奥行き245mm 高さ450mmでスタート 腕(アーム) バッテリ -ター(腕用) 転倒防止ウイング ※スタート時は折りたたみ規定寸法に納めます 上面図 450 450 245 スタート時 側面図

| < | <u>(ロボットのスペックを</u> | 『記入してください>   |
|---|--------------------|--|
|   | スタート時の寸法(mm)       | 幅   345 mm 奥行 245 mm 高さ 450 mm                                 |
|   | 重量(g)              | 3200 g   |
|   | バッテリー(種類)          | Lifeバッテリー(タミヤ製もしくはイーグル・Gフォース製)6.6V×2個※市販品                      |
|   | 駆動源(種類・個数)         | 腕  マブチモーター製RS380-PH ×   4    個  脚  マブチモーター製RS380-PH ×   8    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

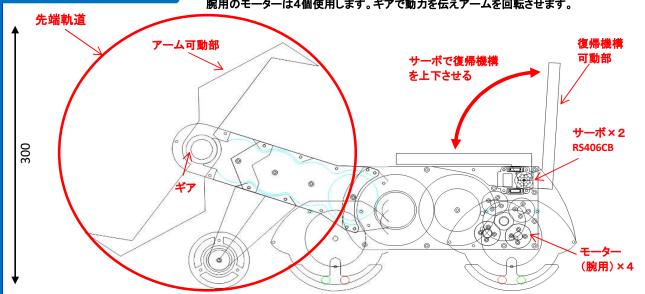
## ロボットの基本設計書(添付シート)

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。





回転動作のブレードアームを1本搭載し、地面から20cmの高さを通過可能です。 腕用のモーターは4個使用します。ギアで動力を伝えアームを回転させます。

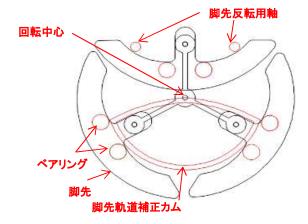


# 脚構造

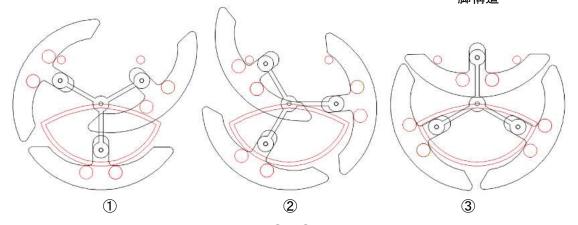
脚先を3枚で1セットとし観覧車の様に回転させ駆動します。 4セットの脚を搭載します。ギアで動力を伝達し、

モーターは片側で4個使用します。

図:脚構造の様に脚先反転用軸で脚先を反転させます。 (正転、逆転のどちらの場合でも脚先が反転します) 脚先軌道は図:脚先軌道の①~③を繰り返します。 また、回転下側(接地面)は脚先軌道が乱れないように 足先のベアリングがカムを通ります。



脚構造



脚軌道(①~③を繰り返す)

5月30日(金)必着

## ロボットの製作目標

| <br> ロボット  | ・名(フリガナ)15文字以内   | <br> キャプテンが所属する会社or学校の名称(フリガナ) |  |  |
|--|--|--------------------------------|--|--|
|  | クライス   | (フリガナ) エムローズ ダイコウダイオービーチーム     |  |  |
| ロボット名  | くらいす   | ★Mろーず★(大工大OBち~む)               |  |  |
| <今回  | のロボットの製作目標を教えて下さい。> □ ロボットを完成させること □ 前回のロボットを起 □ 新しい材料を使うこと □ 新しいメンバーで作 <具体的に(自由記載)> 3Dプリンターで作成した部品を活用したい。 | ・<br>超えること ☑ 新しい技術で作ること        |  |  |
|  | <b>実現にむけた工夫を教えて下さい&gt;</b><br>〈 <b>具体的に(自由記載)〉</b><br>あきらめない気持ち。   |                                |  |  |
|  | <del>ット<b>の名前の由来(30文字以内)&gt;</b><br/>まるまるした様子から</del>  |                                |  |  |
| <b>&lt;ロボットの特徴(50文字以内)&gt;</b> 揺動なしの脚を初めて作成しました。3Dプリンターを使い、有効的で独特な形状を目指しました。 |  |                                |  |  |
| 電記   |  |                                |  |  |
| <ul><li>ご言</li></ul>   | 募方法等、ご不明な点は大会事務局までお問合<br>己入いただいた個人情報は下記の目的で利用さ<br>会終了後に、基本設計書(個人情報除く)はホー.                                  | 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     |  |  |
|  | 5先><br>10回かわさきロボット競技大会実行委員会事務原<br>nail kawarobo-sanka@kawasaki-net.ne.jp                                   | Feathan Rawasaki               |  |  |

- ◆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。