

5月29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

【脚の機構】

図3にて脚の概略図及び接地点軌跡を示す。
脚の機構は駆動節、従動節、揺動節からなる4節リンク機構を用いている。
位相を120度ずつずらした3枚を1ユニットとし、前後左右の計4ユニットで走行する。
赤線は脚の接地点軌跡を示している。
足裏が360度外側を向いて回転することがないため、大会規則を満たす。

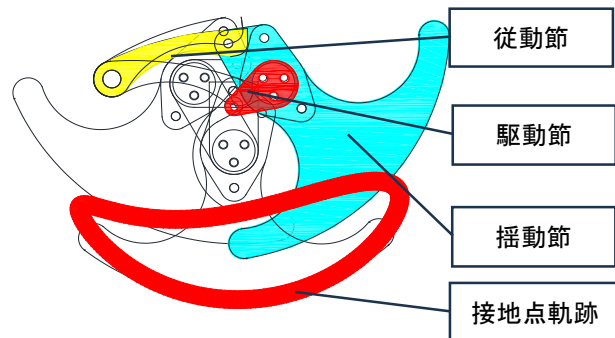


図3 脚の概略図と接地点軌跡

【アームの機構】

図4にてアームの概略図を示し、図5にアーム先端の軌跡を示す。
アームの機構は従動節、駆動節、揺動節からなる4節リンクを採用している。
図5よりアーム先端が地面から751mm離れていることが分かる。このことから、アーム先端の地面から200mmの高さを任意にいつでも通過することができるので大会規定を満たす。
図6にてアーム機構の出力軸を示す。
図6より、アーム機構の出力軸に対して大会規定のモータを3つ使用しており、これにより大会規定を満たす。

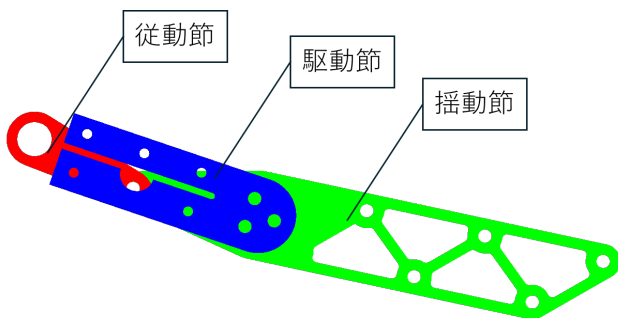


図4 アームの概略図

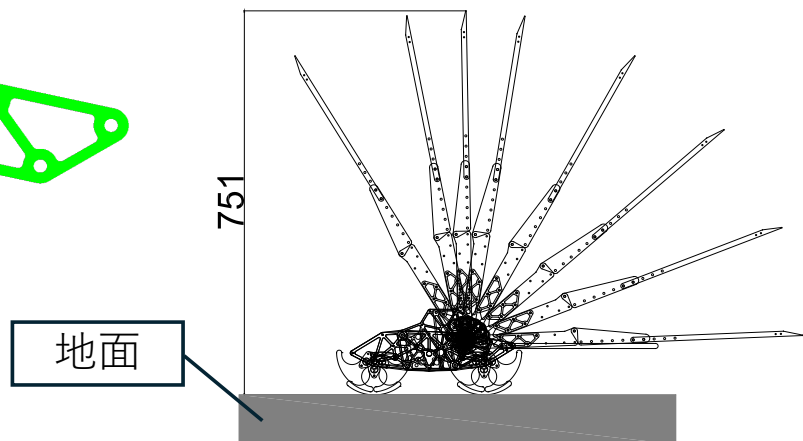


図5 アーム先端の軌跡 [mm]

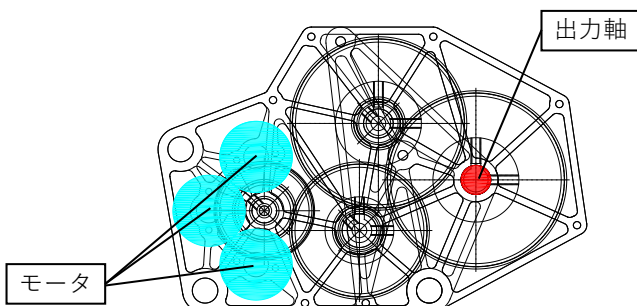


図6 アーム機構の出力軸

5月29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) アハト	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) トウキョウデンキダイガクシブウセイギョケンキュウブ
ロボット名 アハト	東京電機大学自動制御研究部

<今回のロボットの製作目標を教えてください。>

<具体的に(自由記載)>

個人で制作した初機体なので、なるべく設計通りのものを制作できるようにすることを目標とした。

<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)>

無茶な設計、無茶な加工をしないように努めた。特に手加工部分。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

ドイツ国防軍高射砲、アハト・アハトより。

<ロボットの特徴(50文字以内)>

手加工故の独特な脚側板。

- 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下記の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31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
8. 賞品などの発送に伴うご連絡

※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。