

5月29日（金） 必着

ロボットの基本設計書

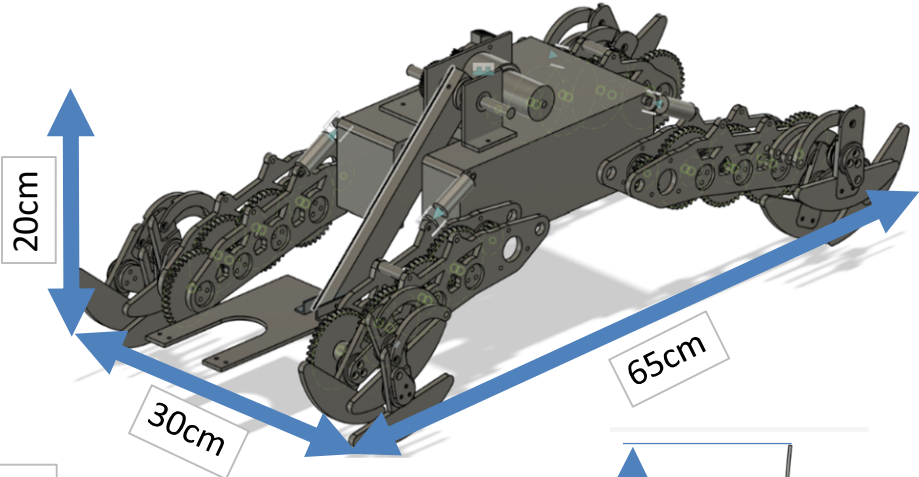
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

- ☒ 競技規則を確認した
- ☒ 添付あり
- ☒ 図がページ内に収まって

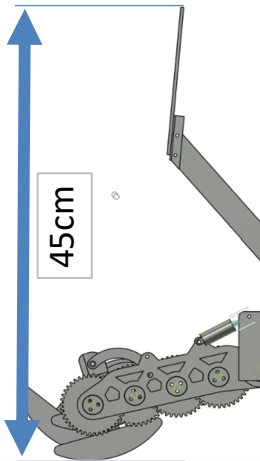
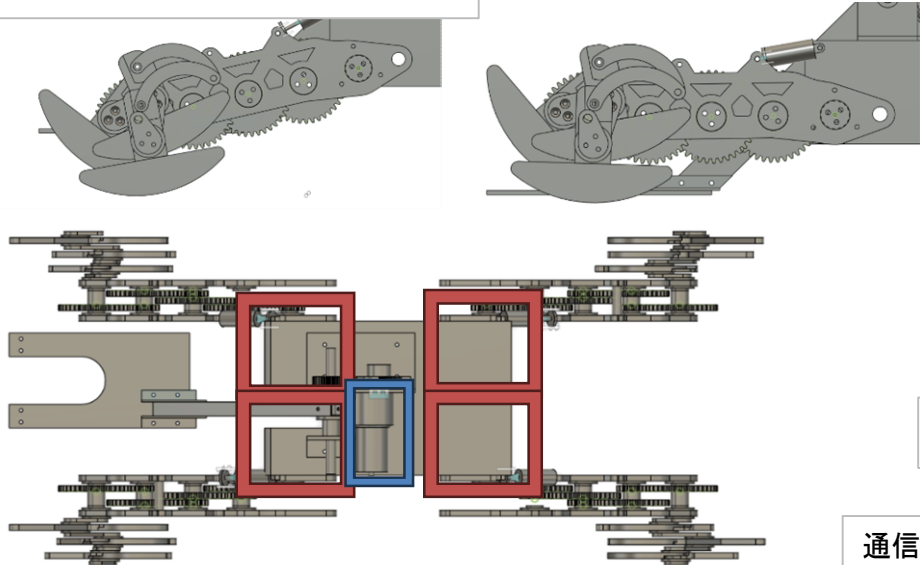
ロボット名(フリガナ)15文字以内	キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ)
(フリガナ) サスレボ	(フリガナ) オヤマコウキョウコウトウセンモンガッコウ
ロボット名 SUS.Rev.	小山工業高等専門学校
すでに提出しているエントリー内容と同じ内容	
電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。	

[機体概要]

サスペンションとヘッケンリンクを利用した足を搭載し、アームはかけ歯車を使用することで、シンプルかつ反復する動きを実現。スタート姿勢については次ページを参照。



サスペンションの角度は12～14°



最大アーム高さは45cm

足にモーターを四つ、腕にモーターを1つ用いる

通信機器は大会規定にもとづき、FUTABA製の通信機器を用いる。

<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	300	mm	奥行	280	mm	高さ	650	mm
■ 重量(g)	2900 g								
■ バッテリー(種類)	タミヤLFバッテリー LF1100-6.6V レーシングパック								
■ 駆動源(種類・個数)	腕	タミヤギヤードモーター380K300	×	1	脚	マブチ380モーター	×	4	個
その他 ☐ ← ☒ を入れて、上記青枠内に記載ください。									

5月29日（金）必着

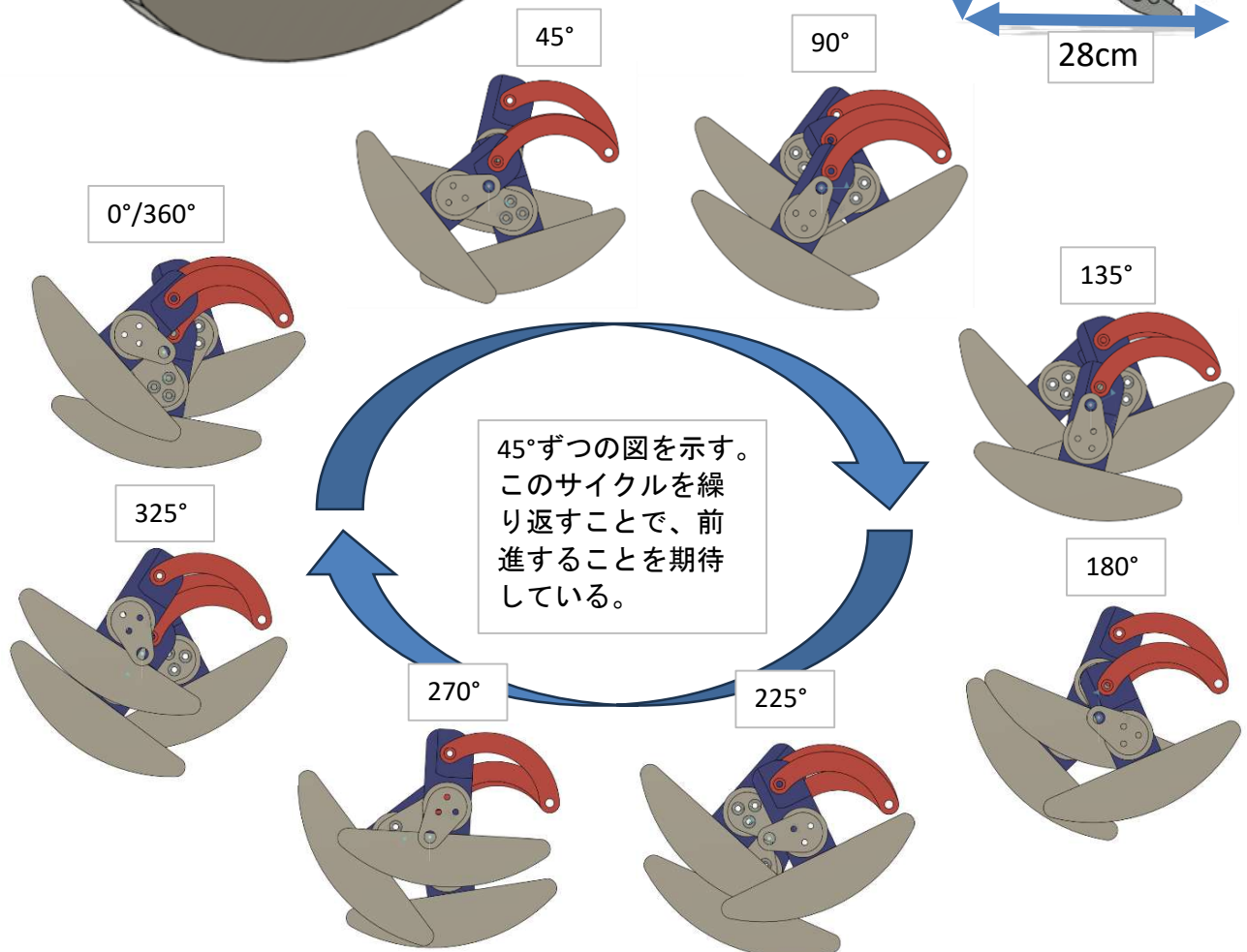
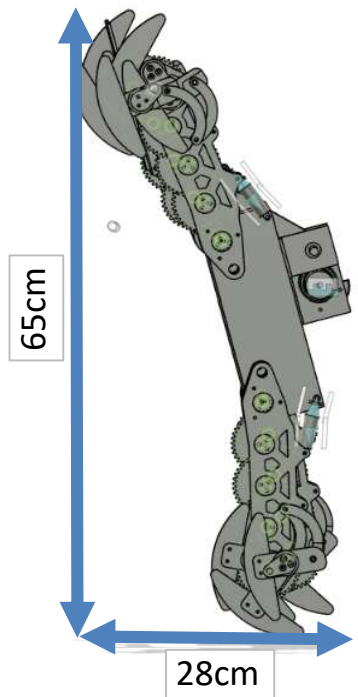
ロボットの基本設計書（添付シート）

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

スタート姿勢は下図の通りである。
幅30cm*奥行28cm*高さ65cm

足機構は左図の通りである。
ヘッケンリンク機構を持つ
足を三枚用いている。



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) サスレボ

ロボット名 SUS.Rev.

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) オヤマコウギョウコウトウセンモンガッコウ

小山工業高等専門学校

<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)>

今まで私たち小山高専の部活では実現しなかった、サスペンションと自作歯車を用いた足機構を制作するので、動くかどうか不安です。そこを乗り越えることが一番の目標です。ほかには、1勝することも目標にしています。もちろん優勝は狙いますが、どちらかというと新しくチャレンジする機構が実際に動作するのかのほうが大事だと思っています。

<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)>

私たちの高専には、高い精度が出せる放電加工機があるので、うまく活用したい。また、サスペンションの検討と重量の軽量化が必要だと考えている。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

今年、初めてサスペンションを用いるので、何かしら絡めたかったのと、今まで我々が作ってきたマシンとは、明らかに形が違うので、「革命」を絡めた結果、SUS(サスペンション)とRev.(革命)をくっつけて、この名前になった。

<ロボットの特徴(50文字以内)>

サスペンションが見える位置にあるのと、持ち上げるのにかけ歯車を用いているところ。また、市販品をあまり用いず、自分たちが持ちうる技術で制作しているところ。

- 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、お盆休みをさみし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