

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 (フリガナ) マンジュウコワイ ロボット名 饅	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) ラグナルジオ Lagunargio (RRST OB)
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。	

全体構成

脚機構
腕機構②モータ x2
脚モータ x2
腕機構
脚モータ x2
腕機構①モータ x3
バッテリー 回路
幅 245mm

スペック

脚機構：ヘッケンリンクを用いた脚部
1脚につき4相 合計4脚

腕機構：円軌道の機構と直動軌道の機構を有する2自由度のシールドアーム

機体の角にはR2以上のフィレットをか

安全面には十分注意する。

スタート姿勢

高さ 690mm
奥行き 345mm

脚機構

ヘッケンリンクを用いた4節リンククランク機構を使用することで往復運動を行い前進する。

赤：原動節 黒：固定節 黄：従動節 緑：揺動節 青○：動作軌跡

<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	245	mm	奥行	345	mm	高さ	690	mm
■ 重量(g)	3290 g								
■ バッテリー(種類)	6.6V lifeバッテリー X 2個								
■ 駆動源(種類・個数)	腕 マブチ380モータ x 5 脚 マブチ380モータ x 4 個								

その他 ☐ ←☒を入れて、上記青枠内に記載ください。

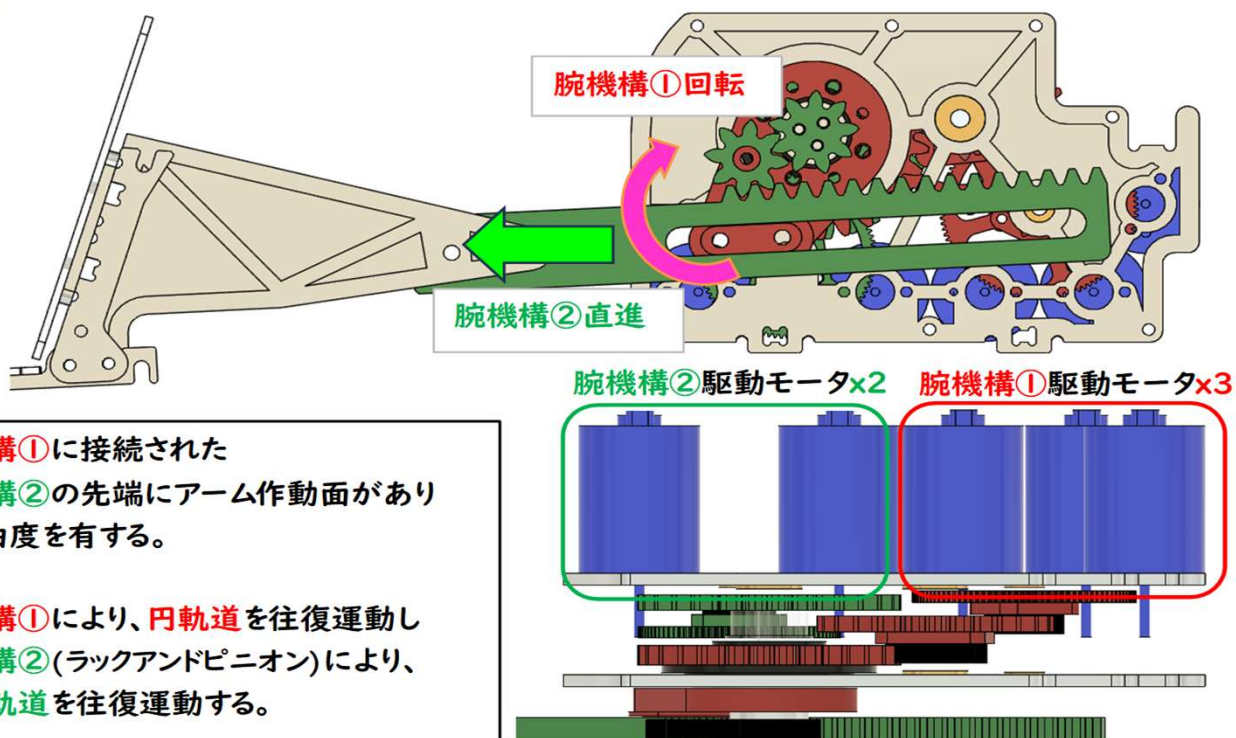
5月29日（金）必着

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。

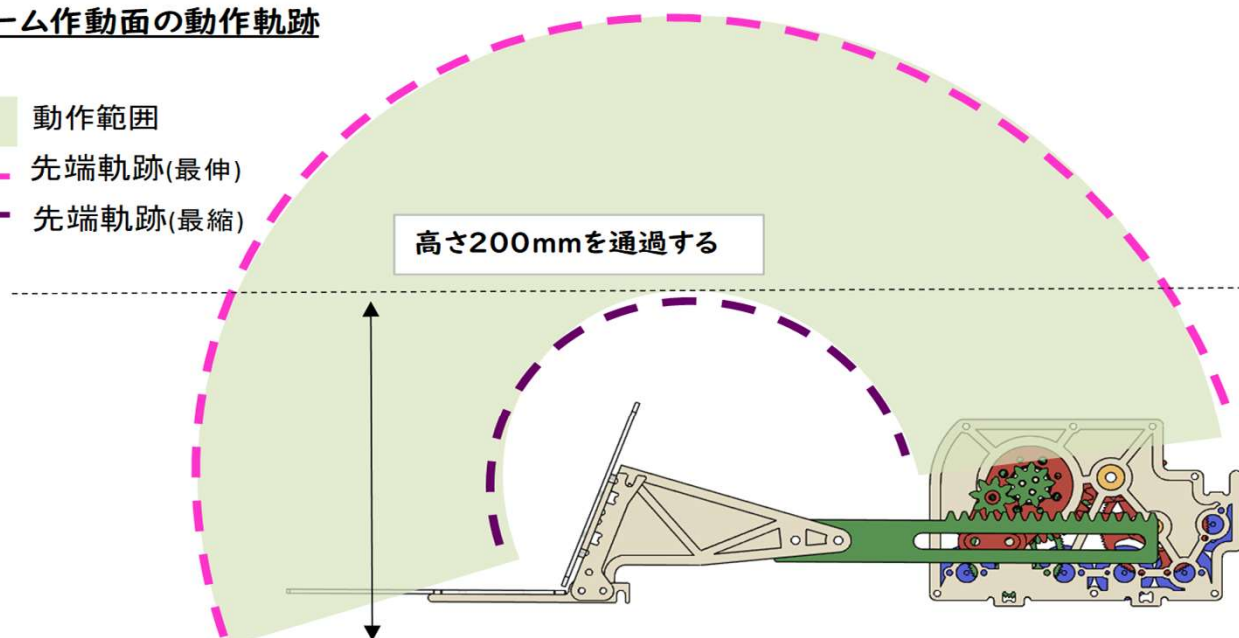
添付

腕機構



アーム作動面の動作軌跡

- 動作範囲
- 先端軌跡(最伸)
- 先端軌跡(最縮)



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) マンジュウコワイ

ロボット名 饅

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) ラグナルジオ

Lagunargio (RRST OB)

<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)>

機構のルール緩和に伴って、新しい腕機構を製作する。
フィールドの十字山がなくなったことにより、昨年度よりも接近戦の機会が増えると想定し、
近接に強いシールドアームに相手押し出す動きをする機構を加えた。

<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)>

ラックアンドピニオン機構を採用し、リンク機構ではできなかった直線的な往復運動を腕機構に取り
入れた。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

名前まで考えられていなかったため、前年度製作ロボットから名前を引き継いだ。

<ロボットの特徴(50文字以内)>

2自由度あるアームで状況に応じて相手を投げたり押し出したり多彩な戦い方をお見せします。

- 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ます、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ます、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。