

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) カナリア	(フリガナ) チュウオウダイガクセイミツキカイクウガクケンキュウブ
ロボット名 Kanaria	中央大学精密機械工学研究部
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。

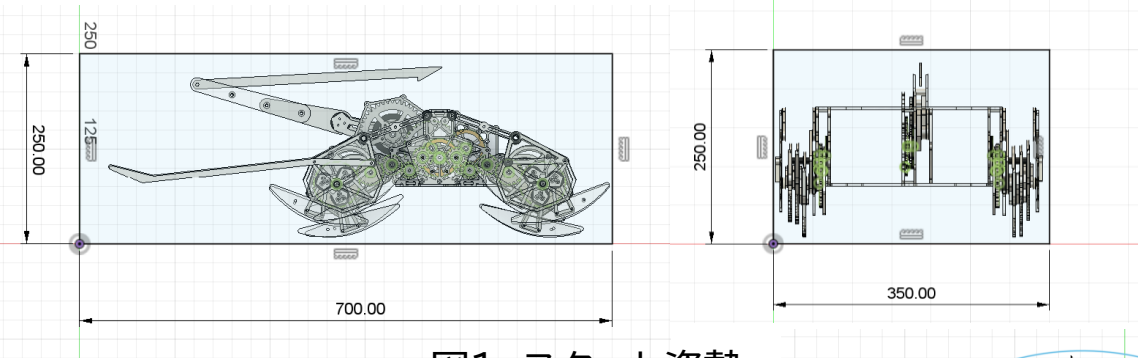


図1 スタート姿勢

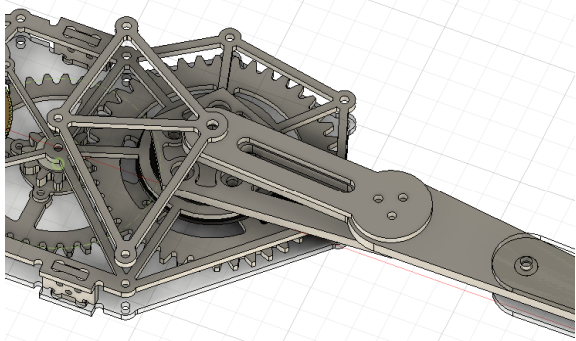


図2 腕機構

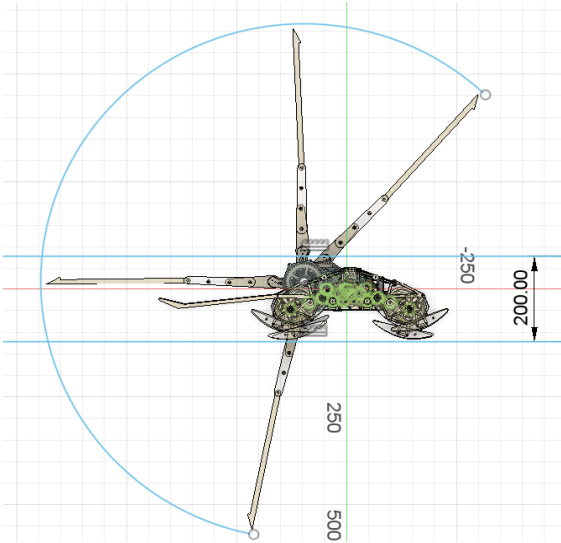


図3 腕の軌道

スタート姿勢と腕機構

- ・スタート姿勢は図1のようにアームを折りたたみ機体を立てると250×350×700に収まります
- ・腕機構は図2のようにギアにリンクを直接つなげています
- ・アームの軌道は図3のように真円軌道で地面から200mmの高さを任意のタイミングで通過できます

<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	240	mm	奥行	340	mm	高さ	654	mm
■ 重量(g)	3280 g								
■ バッテリー(種類)	Li-Feバッテリー6.6V×2								
■ 駆動源(種類・個数)	腕	マブチRS-380	×	3	脚	マブチRS-380	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

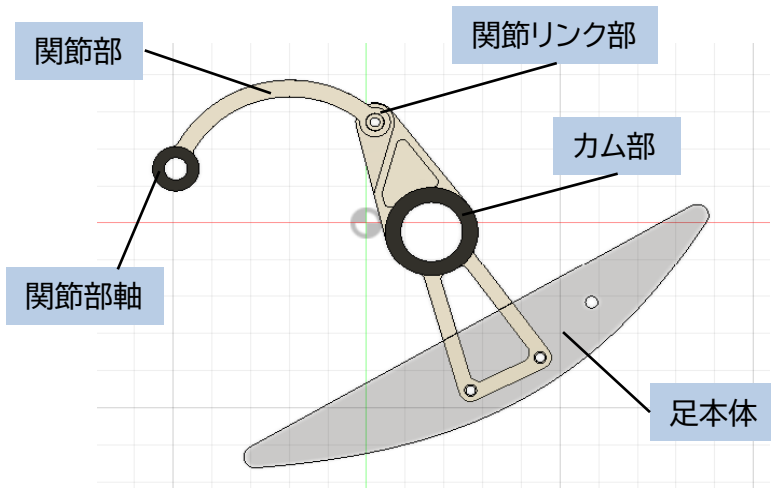


図4 脚の機構

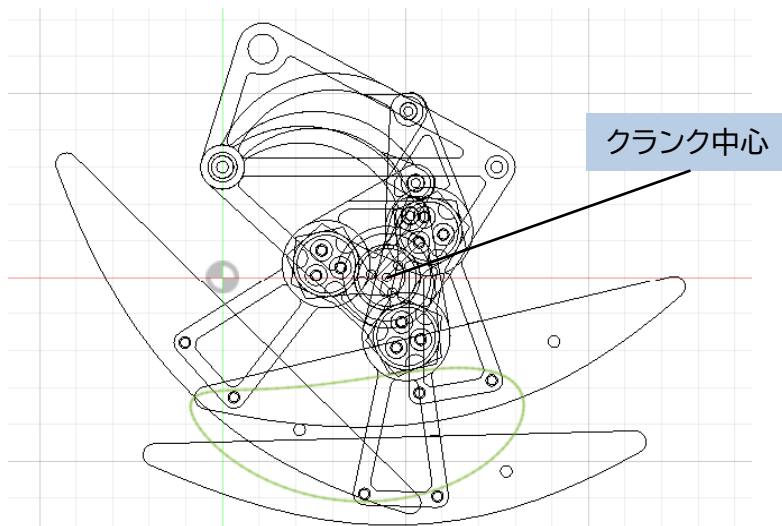


図5 脚の軌道

足機構

4相サーキュラーハッケンリンクを使用。カムクランクが120度ずつ位相がずれており3枚で1ユニットとなっている。通常のハッケンリンク同様に足裏の接地面は360度外側を向いて回転しない。脚の機構は図4、軌道は図5のよう

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) カナリア

ロボット名 Kanaria

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) チュウオウダイガクセイミツカイコウガクケンキュウブ

中央大学精密機械工学研究部

<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)>

- ・自分の好きなロングロッドタイプの機体を作りたい。
- ・操縦性、メンテナンス性を備えた機体を作りたい。

<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)>

- ・なるべく簡単な機構で作れるようにした。
- ・パーツの個数を抑え、メンテナンス性を高めた。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

頭におぼろげに浮かんできた言葉を採用した。

<ロボットの特徴(50文字以内)>

カウンターアームを長くすることで相手を先に持ち上げられるようにした。

- 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。