

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) ケーファーカイ	(フリガナ) チュウオウダ イガ ケイミツカイコウガ ケンキュウブ
ロボット名 ケーファー改	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。

機体概要

ロングロッド型機体
通常姿勢は 345mm×700mm×175mm
スタート姿勢は 345mm×175mm×500mmの立ちスタート
モーターは腕部に計3個、脚部が左右 2 個ずつの計 4 個、全体で計 7 個

770

175

腕部モーター

脚部モーター

電装系

345

500

スタート姿勢(側方)

スタート姿勢(後方)

脚部機構

ヘッケンリンクによる90°、4枚の脚1セットで1ユニットとし、4ユニット
脚軌道は右図
障害物対策として平行リンクによるサスペンションを搭載

<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	345	mm	奥行	200	mm	高さ	500	mm
■	重量(g)	3300 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								

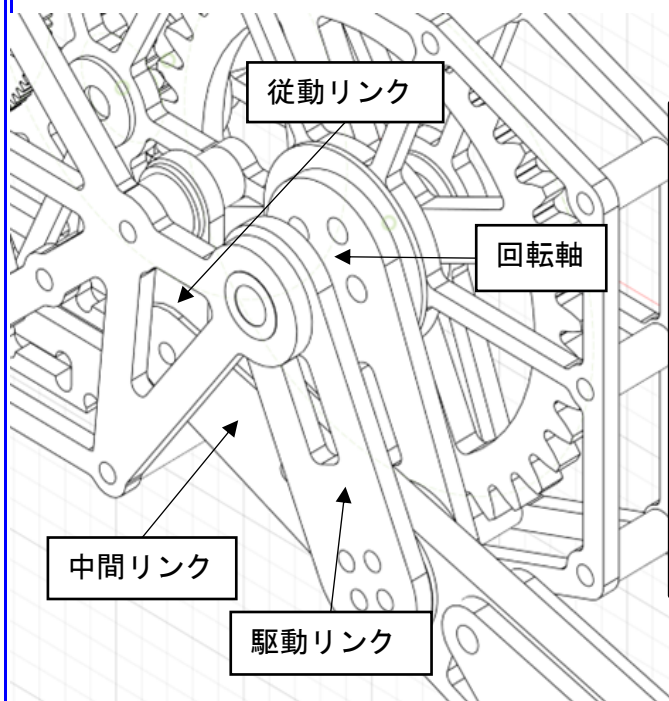
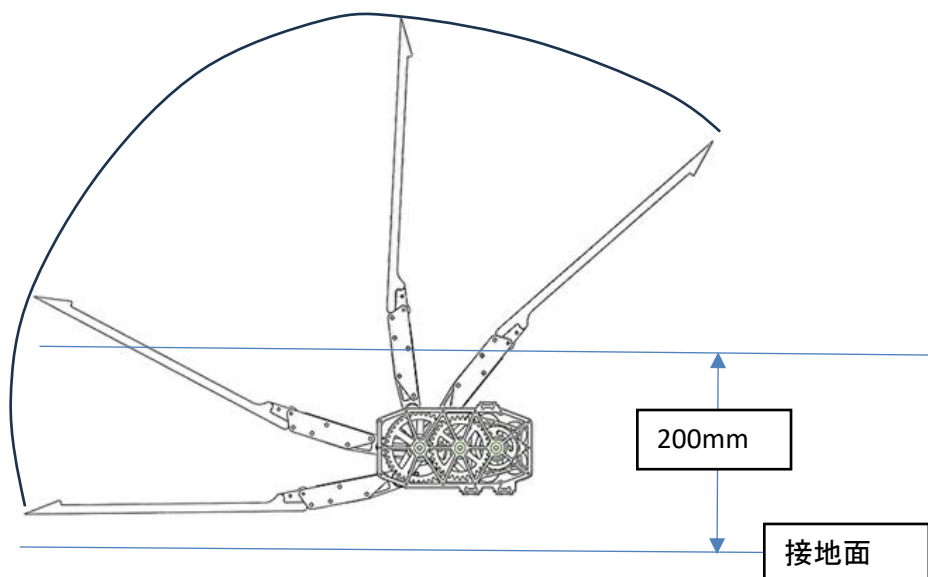
その他 ☐ ←☒を入れて、上記青枠内に記載ください。

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



腕部機構

4節リンクを用いたロッドアーム

リンク機構を動作させる際、駆動リンクは特定の角度を往復

アーム作動面は中間リンクに繋がっており、その軌道は十分離れた2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線を通る

リング上面より200mmの高さを任意に通過可能

追記事項

追加装備として電気系統保護用カバー、横回転アーム搭載機体対策用カバー、その他装備を追加する予定あり

(搭載後に機体重量及び寸法が規定を上回ることはない)

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) ケーファーカイ

ロボット名 ケーファー改

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)>

選考落ちの前回からは減量と細部の微改良を行い耐久性等を向上させた。

<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)>

他大会での実践経験を受けて操作方法を含め様々な調整を行った。

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

ケーファー(カブトムシ・独)の改修機

<ロボットの特徴(50文字以内)>

パワータイプのロングロッド機ながら機動性に優れる。

- 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ために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。