

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いる

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) ススミ	(フリガナ) リツメイカンダイカクロボットギジュツケンキュウカイ
ロボット名 進	立命館大学ロボット技術研究会
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。

競技姿勢

脚図

赤:先端軌道
黄:従動節
青:揺動節
黒:原動節

安全のため機体にはR1.5以上のフィレットをかけて制作します

脚機構

ハッケンクランク機構を用いた、4枚1組の脚機構で走行します。上図に示すように脚先端の軌道は摺動運動をするため、足裏の接地面が360度外側を向いて回転しない。原動節の回転半径は15mmとしている。

計測姿勢

<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	550	mm
■ 重量(g)	3200 g								
■ バッテリー(種類)	Life/バッテリー(6.6V)×2個(直列で13.2V駆動)								
■ 駆動源(種類・個数)	腕	RS380PH	×	3	脚	RS380PH	×	4	個
その他 ☐ ← ☒ を入れて、上記青枠内に記載ください。									

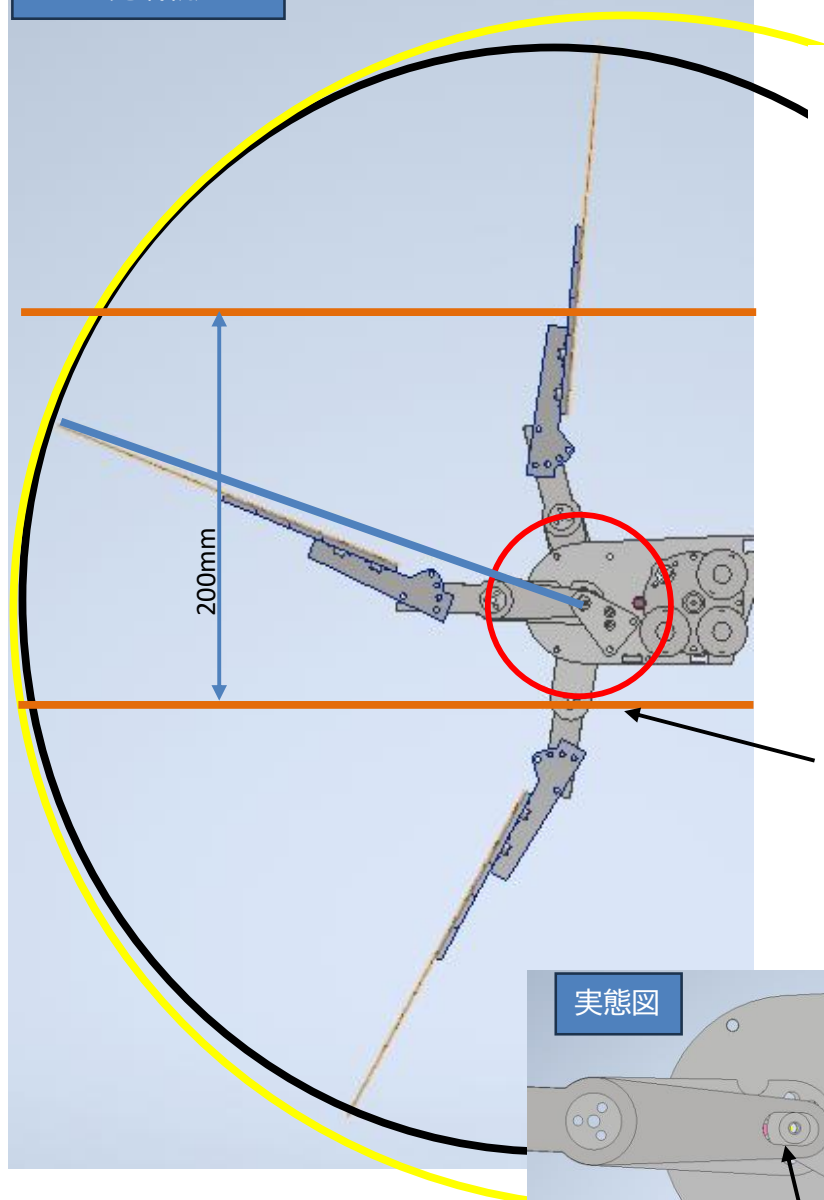
5月29日（金）必着

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。

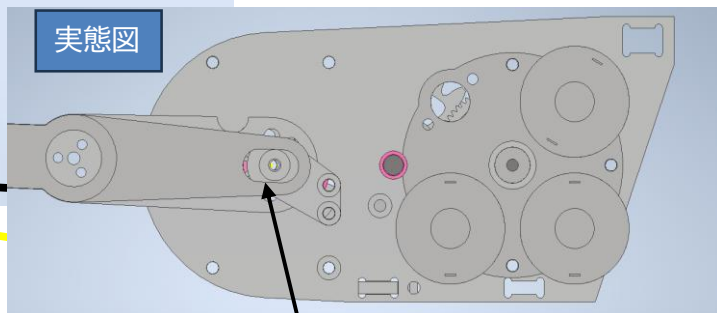
添付

アーム先端軌道



地面

実態図



スライダリンク

アームはスライダリンク機構を用いてアーム先端軌道を揺動させています。(実態図)左上の図に示す通り、2点以上の円弧中心を持つ連続した曲線で楕円軌道を描きます。また、アームは任意のタイミングで地面から200mmの高さを通過させることができます。

※対戦相手に応じた装甲について

受付時機体審査を通過した状態から機体上部の装甲を除去する場合があります。このときパーツの追加は行わないため、大会規定は満たしています。

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) ススミ

ロボット名 進

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) リツメイカンダイガクロボットキジュツケンキュウカイ

立命館大学ロボット技術研究会

<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)>

足回りの効率を高めるためにベアリングをたくさん使いました！

<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)>

とにかく操縦の練度を高めました！

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

素早い動きで相手に突き進む機体です！

<ロボットの特徴(50文字以内)>

赤1色で統一された小型機

- 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。