

5月29日（金） 必着

ロボットの基本設計書

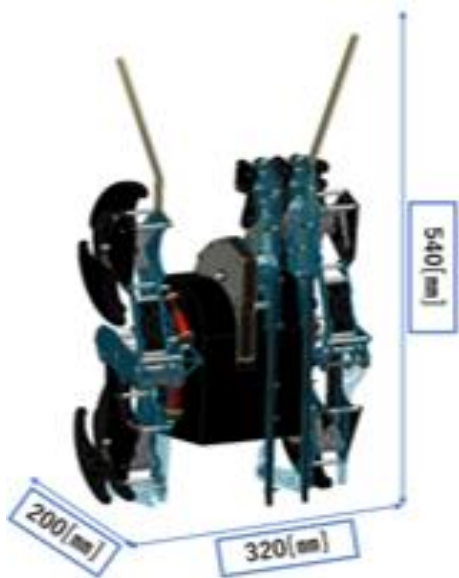
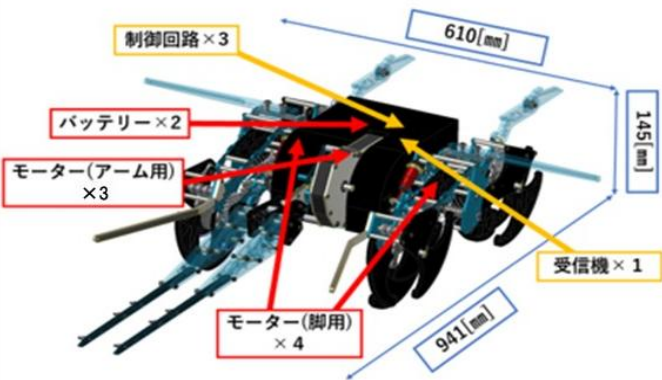
ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

- ☒ 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) サイドライン ターティー アビス ブルーザリガニ    | (フリガナ) シバウラコウギョウダイガクエスアルディーシー  |
| ロボット名                              | 芝浦工業大学SRDC                     |
| 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。 |                                |

1.機体構成

本機体の通常時の寸法は全長941mm、幅610mm、高さ145mmで、重量は3280gです。  
バッテリーはG-FORCE製のCLUB SPEC Li-Fe 6.6V 2600mAh、またはKAWADA社製Li-Fe バッテリー 2600mAh 6.6Vを計2個使用しています。  
制御回路はHOBBY WING製Quic Runを片足に1個ずつ、アームに1個の計3個使用しています。  
プロポはFutaba製のT6K、受信機は同社製のR3006SB T-FHSS AIRを使用しています。  
モーターは右図のように脚に4つ、アームに3つマブチモーター製380モーターを使用しています。  
アーム部分に輪ゴム、脚部分に4か所タミヤ製ダンパーを使用しています。  
モーターやバッテリーは改造禁止部分を実無改造で使用しています。



2.試合開始姿勢

計測時や試合開始時では、右図のようにアーム先端の関節をたたみ、脚の位相を調節して機体を立たせることで高さ540mm、奥行320mm、幅200mmとなり大会規定の寸法に納まります。

<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                                             | 200 | mm | 奥行 | 320 | mm | 高さ | 540 | mm |
| ■ 重量(g)                                                                                          | 3280 g                                        |     |    |    |     |    |    |     |    |
| ■ バッテリー(種類)                                                                                      | KAWADA製またはGforce製Li-Fe2600[mAh]/6.6[V]        |     |    |    |     |    |    |     |    |
| ■ 駆動源(種類・個数)                                                                                     | 腕 マブチモーター製380モーター × 3 脚 マブチモーター製380モーター × 4 個 |     |    |    |     |    |    |     |    |
| その他 <input checked="" type="checkbox"/> ← <input checked="" type="checkbox"/> を入れて、上記青枠内に記載ください。 |                                               |     |    |    |     |    |    |     |    |

5月29日（金）必着

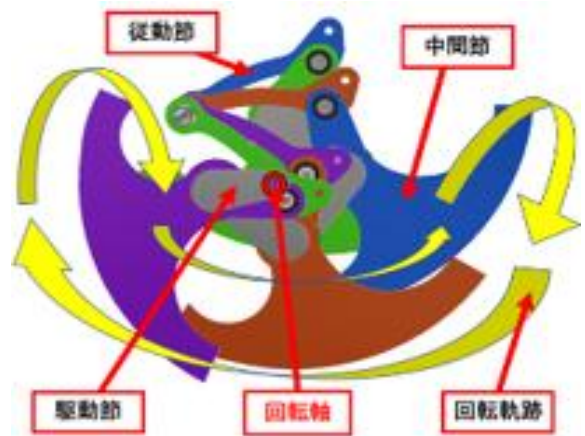
## ロボットの基本設計書(添付シート)

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

### 3. 足機構

脚は4節ヘッケンリンク機構を有しており、前後左右の計4個のユニットが各4枚脚で構成されています。動力には左右に2個ずつ、計4個のマブチモーター製380モーターを使用しています。脚は、駆動源からの動力を伝える脚機構と、フィールドに接地するヘッケンの足裏で構成されています。脚機構は、足裏の接地面が360度外側を向いて回転しません。



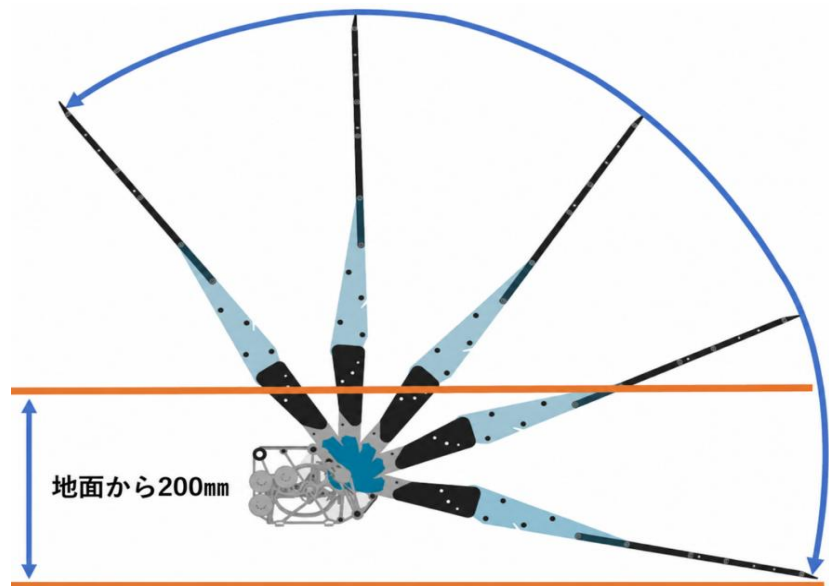
### 4. アーム機構

右の図は試合時のアーム先の動作軌跡で、試合中アームは任意の地面より200mmを超えることができます。

また、アーム先端にはフィレットを施し安全性に配慮しています。

アームには、マブチモーター製380モーターを改造禁止部分が無改造で3個使用します。

このアームを上記の図のような軌跡で上下に往復運動することで、相手機体を転倒させる、場外に吹き飛ばすことを目的としています。そのため、相手ロボットを意図的に破壊すること、危険な動きをするものではありません。



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) サイドライン ターティー アビス ブルーザリガニ

ロボット名 側溝の深淵 青蜷站

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) シバウラコウキョウダイガクエスアールディーシー

芝浦工業大学SRDC

<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)>

決勝トーナメントに進出したい

<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)>

練習を頑張ります

<ロボットの名前の由来(30文字以内)>

機体をパッと見た時の雰囲気から

<ロボットの特徴(50文字以内)>

確実に仕留めます

- 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ために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ために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。