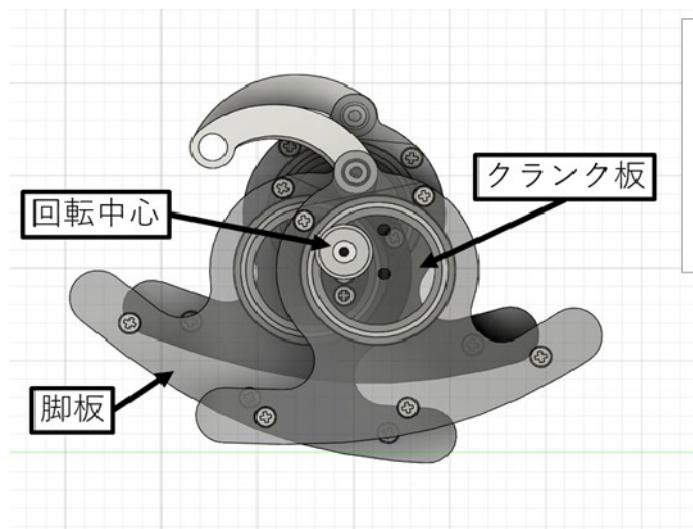


A4一枚に収まらない場合、こちらのシートをお使いください。

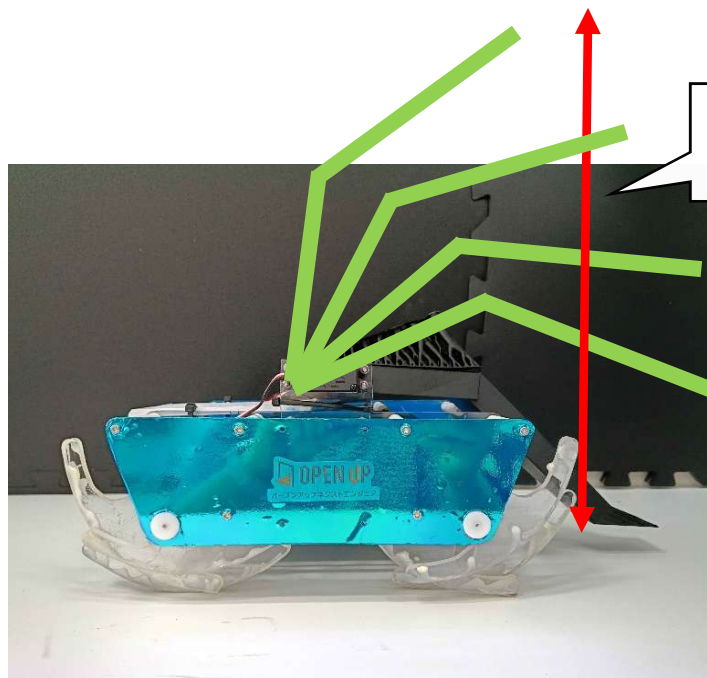
【脚部】



脚構造

120度移送をずらした脚ユニット3つを1セットとして前後左右に合計12脚を用意。
脚板は、360度外側を向いて回転することがないので競技規則を満たします。

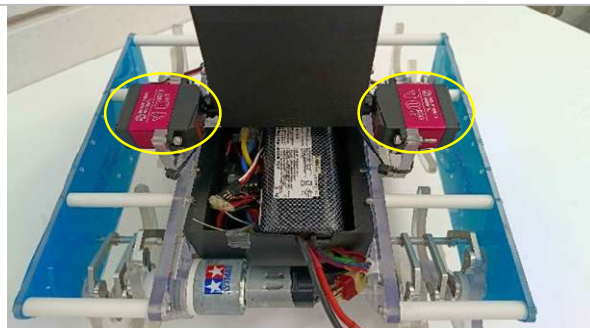
【アーム部】



アーム作動面は床面を基準に
高さ200mm以上の位置を任意に通過できる

アーム構造

サーボモーターをアームが縦方向に稼働するように配置。
サーボからの動きをロス無くアームに伝えるため
ボルトによる直接締結とした。
このことにより、相手の隙を見て
アームを瞬時に稼働し相手機体の下面に潜り込ませ
跳ね上げることで転倒させることが可能。



初回基本設計書からの変更まとめ

- ① 機体各寸法の変更(1ページ目参照)
- ② 腕部分のサーボ数 1→2個へ変更(上記画像参照)
- ③ スタート時の機体姿勢変更(1ページ目参照)

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) エヌケーハットツー	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) カブシキガイシャオープンアップネクストエンジニア
ロボット名 NK^2	株式会社オープンアップネクストエンジニア

＜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)＞

初めてのメンバーで初めてのロボット制作。まずは期限内に無事製作できることを第1目標にしつつ、出来る範囲でチャレンジも試みながら作業を進めていきました。

＜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)＞

メンバーがみな離れた地域で、直接やり取りする時間もあまりなかったので、チャットアプリなどで事前に確認を行いながら限られた時間で効率よく作業を行えるようにしました。

＜ロボットの名前の由来(30文字以内)＞

メンバーの3名の頭文字

＜ロボットの特徴(50文字以内)＞

機動性能と相手から捕えられにくくするためなるべく機体を小型にし、重量は規定値最大の3300g付近を目指して設計。あと今回初参加で機体操作の熟練者が居ないということも踏まえ、なるべく操縦者が機体の移動操作に集中できるよう、武器等の操作をなるべくしなくて済むような思想で機体設計を進めた。

- 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。