

再提出

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

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。

ロボット名(フリガナ)15文字以内 (フリガナ) ラインライブ ロボット名 LineLive	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) スタウキョウリカダイ オービー 諏訪東京理科大OB
---	--

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意願います。

■戦略(再提出につき、右図赤線部分(アーム形状)を修正)
 ロボット先端につけた板状のアーム(右図 緑部分)を回し、相手を引っ掛けて転倒させます。

■寸法

350mm×250mmに入るように外装を製作します。
 また、ロボットで最も高い位置に到達するアームは、地面から205mmの位置を通過するように製作しますので、以下の規程を満たします。

- ・アーム作動面は、リング上面より20センチメートルの高さを試合中いつでも任意に通過できる構造を有するものとする。
- ・外形は、幅25センチメートル、奥行き35センチメートル、高さ70センチメートルの四角形の枠内に収まることとする。

■スペック

重量 3300g 大きさ 350×250×205
 電源電圧 7.2V 移動速度 1m/s

■使用部品(再提出につき、下線部分を修正)

モーターは以下の3箇所に、括弧内の種類のモーターを使用します。

- ・アーム(タミヤギヤードモーター380Kより
 ギヤードモーターまたはモーター単体を使用)×4
 アーム用モーターは対面(バッテリー上部)にも取り付ける可能性あり
- ・右脚(タミヤギヤードモーター380Kより
 ギヤードモーターまたはモーター単体を使用)×1
- ・左脚(タミヤギヤードモーター380Kより
 ギヤードモーターまたはモーター単体を使用)×1

バッテリーはニッカド、もしくはニッケル水素の二次電池を使用します。

コントローラーの信号受信機には双葉のR617FS、アンプは双葉のMC402GRを使用します。

■脚機構(再提出につき、右図及び下記全文修正)

リンクを用いた脚機構を使用します。

フィールドとの接触面にはゴムを貼り、フィールドを傷付けないようにしています。

リンクを構成している部品(右図緑線部)が脚部品上部を常に上向きに拘束するため、脚部品は回転せずに往復角運動を行ないます。

従って、脚の動きは以下の規程を満たします。
 ・リンク機構を使った揺動運動(往復角運動)であること

120度毎、3枚の脚部品が交互にフィールドへ接触します。(右図参照)
 各脚部品を一度フィールドから離すことで、歩幅を生み出しています。
 従って、脚の動きは以下の規程を満たします。

・足先端が地面に対して歩幅を創ること

