

5月4日(金)必着

ロボットの構造概略図

添付再提出

Ver1.0

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) ケー314 フタジユウヨシキ	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) チーム ケー314
ロボット名 K314 24式	Team K-314

電源に「リチウム系電池」を用いるのは禁止です。ご注意ください。

<スペック>

- 【計測時】長さ:220mm、幅:348mm、高さ:695mm
- 【戦闘時】長さ:940~1140mm、幅:348mm、高さ:815~1015mm
- 【重量】3495g
- 【脚】ヘッケリンクを用いた12脚構造  
(120度位相3枚1セット×4ユニット)
- 【アーム】長射程のロッドアーム×3  
(二種類のロングロッドの部品を組み合わせる3種類)
- 【380モータ】脚:2個(RH側=1個、LH側=1個)  
アーム:4個(メインロッド=2個、サブロッド=2個)
- 【電装】受信機×1、ラジコン用アンプ MC401×4  
ラジコン用6.0Vニッケル水素バッテリー×2 (直列で12V)

<機体コンセプト>

それぞれ独立した動力を持つロッドを2つ装備する事で、従来までの【刺す&ひっくり返す】から【掴む】という攻撃パターンを増やし、多種多様な戦術と長射程のロッドを用いて相手を選ばず戦う事を目的としています。

★機体全体の構成・脚構造・アーム構造は別途添付資料にて説明します。

計測時は機体を立てて置き規定サイズ内に収めます。  
※高さは695mm(700mm以下)

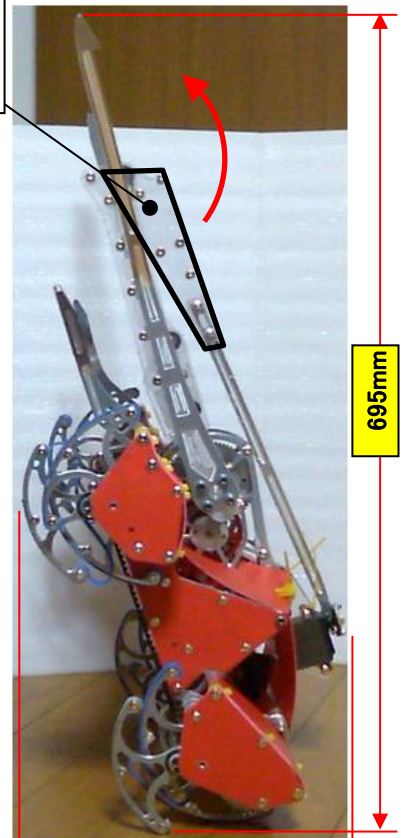
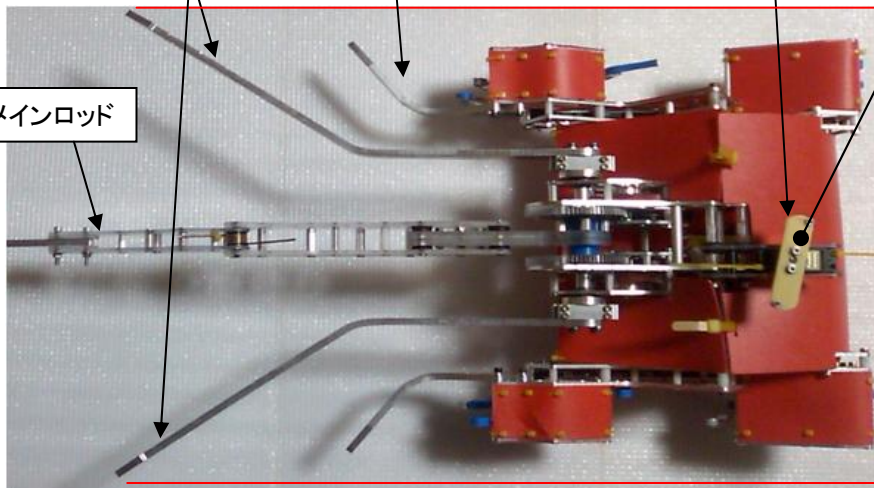
姿勢制御補助用カウンター  
(いわゆる、つかえ棒)

・メインロッドはスタート状態では折り畳んで置く。  
・スタートと同時に脚と連動させたサーボでロックを解除しメインロッドを展開させる事で規定サイズにおさめる。

サブロッド

ラジコン用  
双葉製サーボ

メインロッド



アームの軌跡は地面から最低でも800mm以上を通過します。(20センチメートル以上)

ロング仕様

815~1015mm

ミドル仕様

ミドル仕様:940mm

フォイロング仕様:1020mm

ロング仕様:1140mm

180mm

220mm

348mm

695mm

5月4日(金)必着

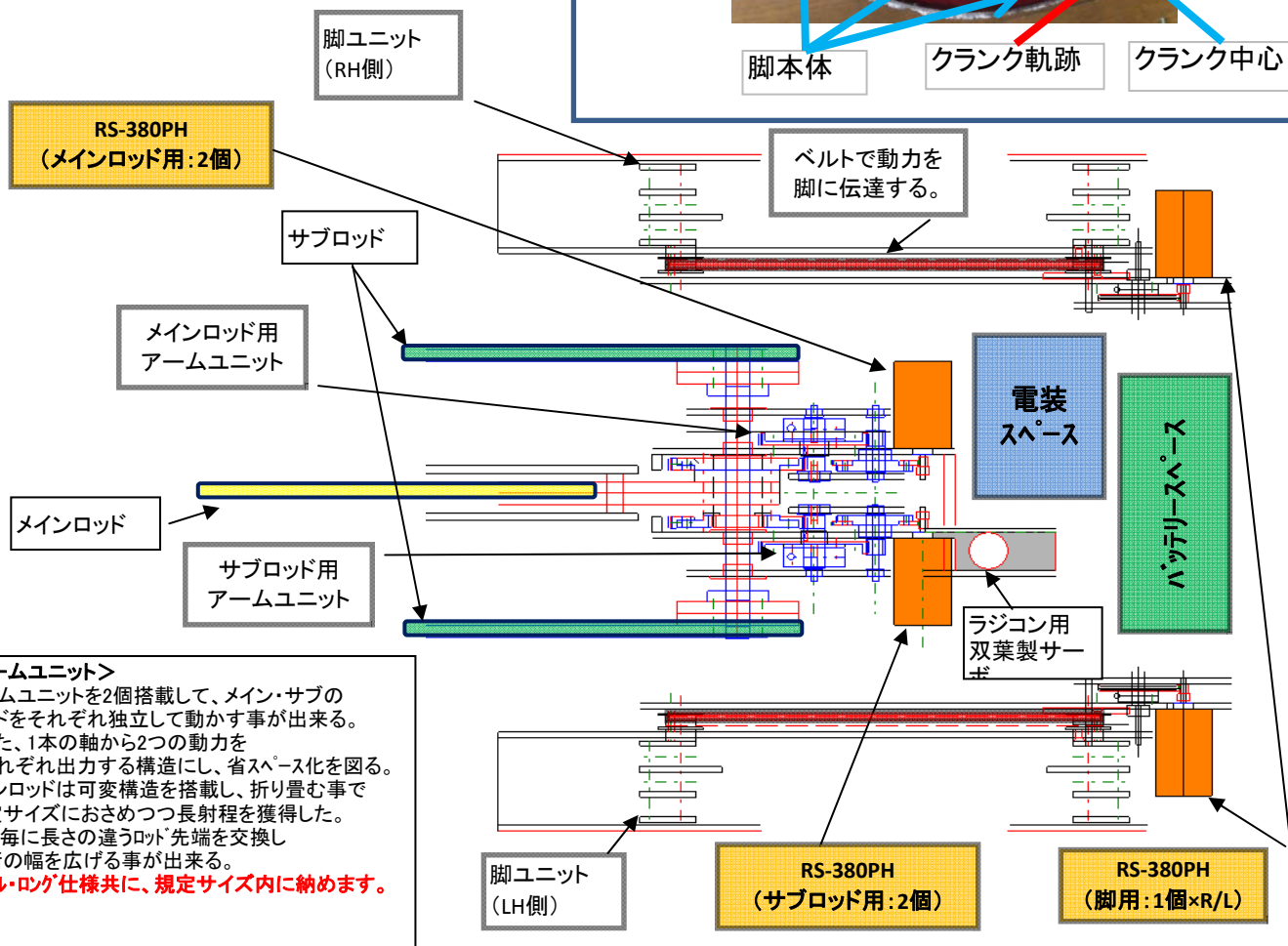
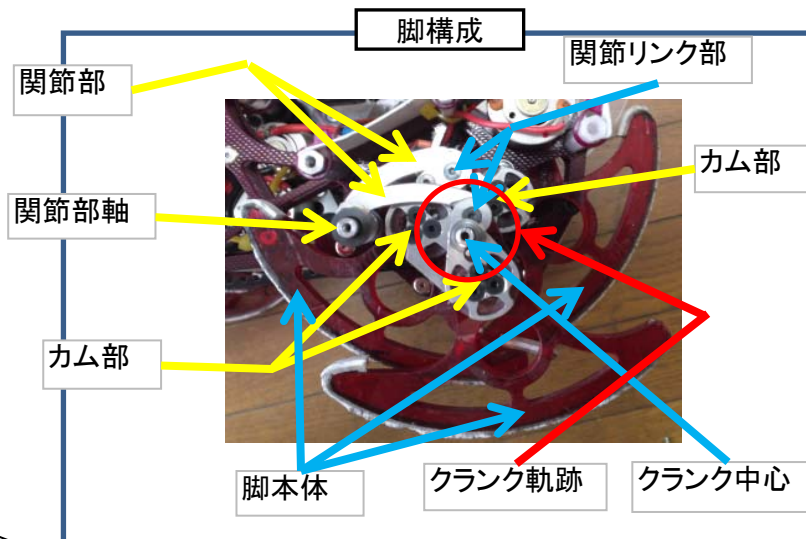
ロボットの構造概略図 (添付別紙)

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) ケイサンイチヨンフタジュウヨンシキ	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) チーム ケイサンイチヨン
ロボット名 K314-24式	Team K314

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。

**<脚機構>**  
 ヘッケンリンクを用いたクランク角120度位相3枚1セットで1ユニットとなる脚になっています。  
 脚本体にカムを通し、それをクランクで回転させ同時に関節リンク部で動きを拘束する事で右記のような往復角運動の軌道をさせます。  
 動力伝達は、モータからギアとベルトを用いて脚へと伝達させます。



**<アームユニット>**  
 ・アームユニットを2個搭載して、メイン・サブのロッドをそれぞれ独立して動かす事が出来る。  
 また、1本の軸から2つの動力をそれぞれ出力する構造にし、省スペース化を図る。  
 ・メインロッドは可変構造を搭載し、折り畳む事で規定サイズにおさめつつ長射程を獲得した。  
 ・試合毎に長さの違うロッド先端を交換し戦術の幅を広げる事が出来る。  
**★ミドル・ロング仕様共に、規定サイズ内に納めます。**

