【様式1-2】 第21回かわさきロボット競技大会　バトル部門　構造概略図　　受付番号　6

5月23日（金）必着

ロボットの構造概略図

再提出

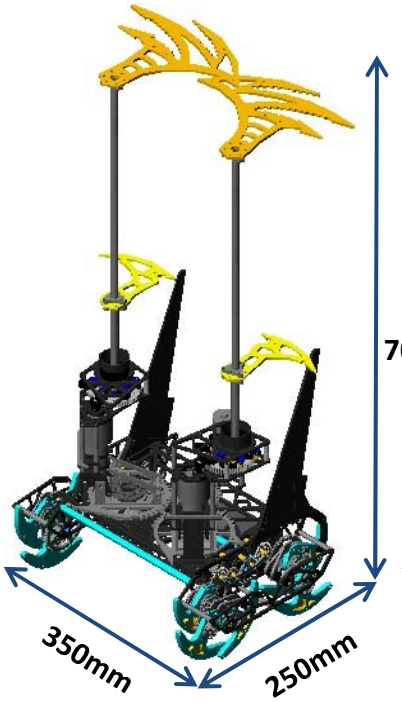
○ 添付あり

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。

Ver1.0

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（ﾌﾘｶﾞﾅ）
(ﾌﾘｶﾞﾅ) シノギ	(ﾌﾘｶﾞﾅ) アールアールエスティーオービー
ﾛﾎﾞｯﾄ名 鎬 ver.HUB	RRSTOB(立命館大学ロボット技術研究会OB)
すでに提出しているエントリーシートと同じ事	

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。

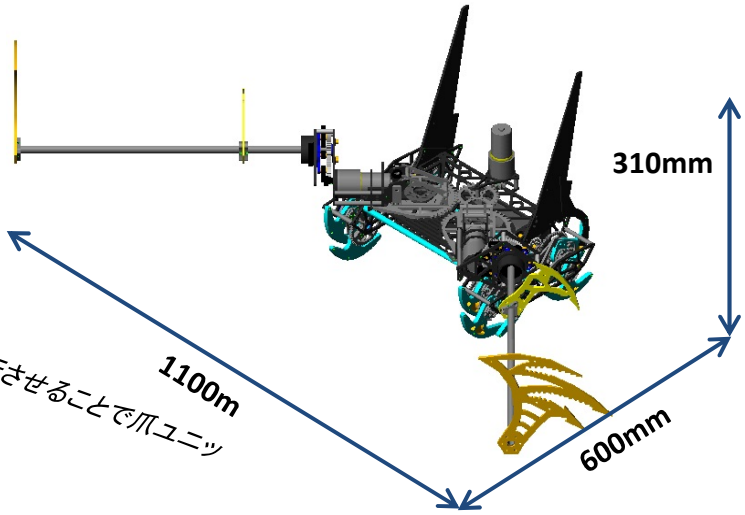


スタート時サイズ(mm)
縦×横×高さ：250×350×700

スタート後最大展開サイズ(mm)
縦×横×高さ：600×1100×310

アクチュエータ
モータはタミヤ380モータを使用します。
脚部　左右に1つずつ　計2つ
腕部　左右に2つずつ
旋回基部　1つ
合計7つのモータを使用します。

動力源



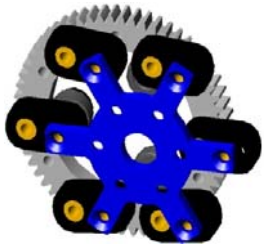
開始と同時に爪を回転させることで爪ユニット

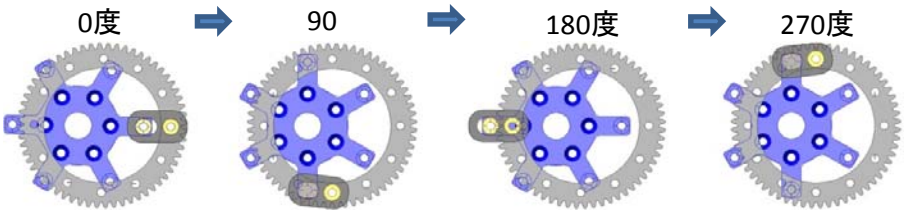
左上図のように爪同士を噛み合わせる

腕機構(攻撃部)

スライダリンクを応用した横回転アーム機構を搭載します。
腕先の爪部分で相手を捕らえ、てこの原理を利用して相手を横転させます。
爪の回転直径は220mm以上であり、任意のタイミングで高さ200mmを超えることが可能です。
但し、刃の形状やシャフトの長さは規定範囲内で試合毎に変えることがあります。
モータからアーム作動面までの間にスライダリンクを介して動力伝達を行っており、
下図のようにリンク部は2つの回転の位相差を利用し、動力部が一回転する間にスライダ部が
5度の揺動運動を行います。このリンクの後に減速や増速は行いません。

腕ユニット　スライダリン

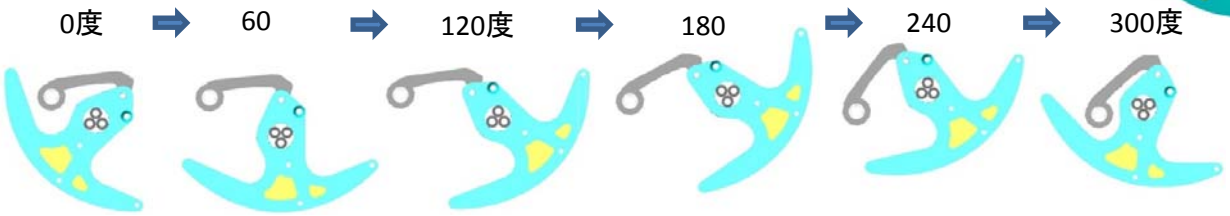




脚機構

ヘッケンリンクを応用した四節リンク機構を搭載しています。
右図のような3枚1組で1ユニットとなる脚が左右に2ユニットずつ、合計4ユニットの脚が搭載されています。動力部が1回転する間に一枚の脚板が120度の揺動運動を行います。

四節リンク脚ユニッ



5月23日（金）必着

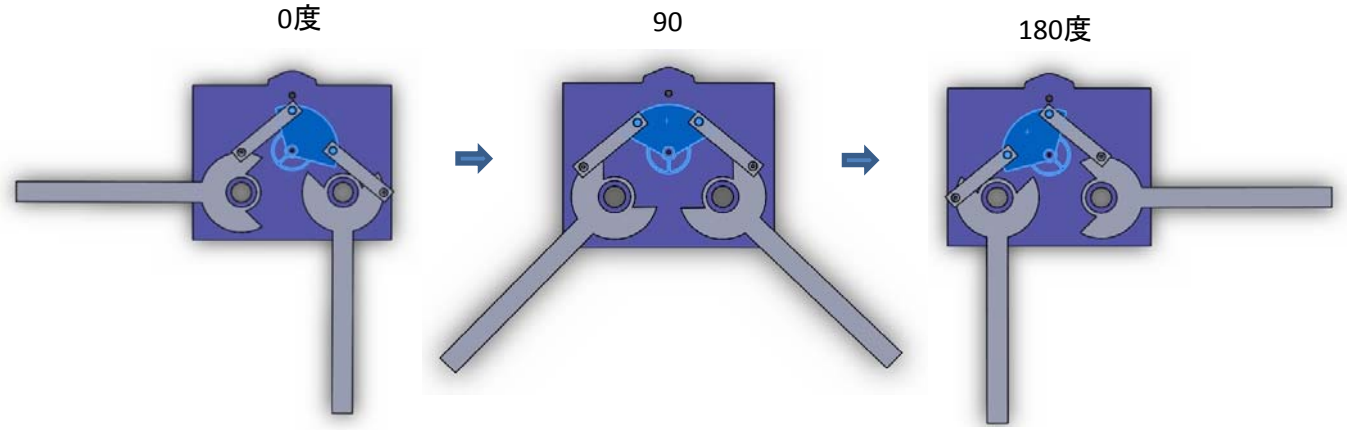
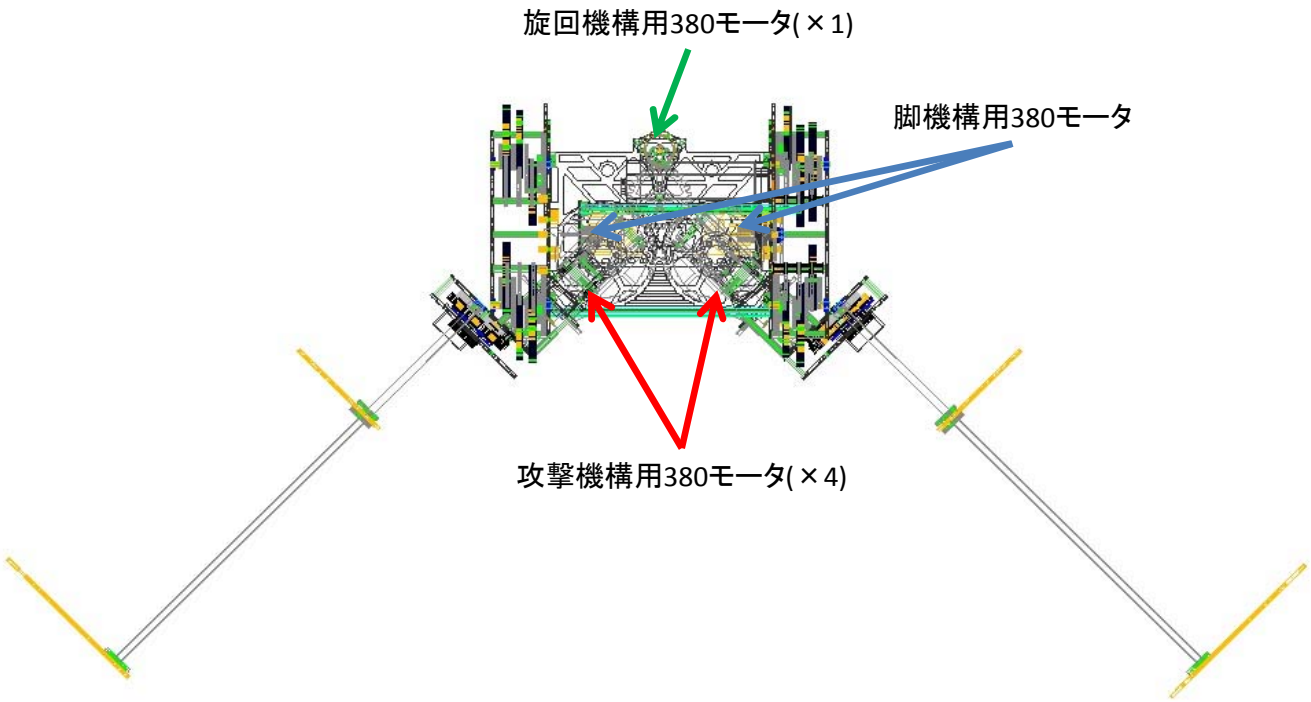
ロボットの構造概略図　再提出　添付

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。

Ver1.0

腕機構(腕旋回機構)

各腕攻撃部のユニットの基部は以下の旋回機構によって旋回するようになっており、腕ユニットによる攻撃の補助や移動の際の腕ユニットの取回しを行います。モータからアーム作動面までの間に四節リンクを介して動力伝達を行っており、下図のようにリンク部は青色の駆動節が47°駆動すると各腕攻撃部ユニットは45°旋回するようになっています。



2D図面