**とうロボ　　チーム、ロボット紹介用紙**

|  |  |
| --- | --- |
| 大学名 |  |
| チーム名  （ロボット名） | （　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　） |
| 機体寸法・重さ | 縦　　　　mm、横　　　　mm、高さ　　　　mm、　重さ　　　　g |
| 製作期間 | 1.4週間未満　　2.4～6週間　　3.6～8週間　　4.8～10週間　5.10週間以上 |
| 電源 | 種類　1.Ni-Cd　2.Ni-NH　3.Ni-MH　4.Li-Po　5.Li-Fe　6.その他( 　　　　 )  容量　　( )mAh　　個数(　　　　　　)本 |
| モータ | 種類　　1.ステッピングモータ　　2.タミヤのギアドモータ　3.マクソンモータ  　　　　　4.サーボモータ　　5.マブチモータ　　　6.その他( 　　 　　　　　　　)  型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個) 型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個)  型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個) 型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個) |
| センサ | 種類　　1.フォトセンサ2.超音波センサ3.CCDセンサ4.慣性センサ(ジャイロ等)  5.ロータリーエンコーダ　6.キネクト　7.LRF　8.その他(　　 　 )  型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個) 型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個)  型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個) 型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個) |
| 車輪 | 動輪個数　(　　　　　　　)個　動輪径　(　　　　　　)mm　動輪　(　自作　/　発注　)  動輪の材質　(　　　　　　　 )　発注先　(　　　　　　　　　)  補助輪個数　(　　　　　　　)個　1.ボールキャスタ　　2.その他(　　　　　　　　　　　) |
| 機体製作に使用したアルミ以外の材料 | 1.ステンレス　2.鉄 3.真鍮　4.ジュラコン　5.シリコン　6. 塩化ビニル  7.プラスチックダンボール　　8.ポリカーボネートプラダン  9.その他(  　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　) |
| 機体の機構 | 種類　　1.リンク機構　　2.射出機構　　3.伸縮機構　　4.回転機構  　　　　　6.吸引機構　　7.その他( 　) |
| CAD | ■機体設計CAD　　(　 2D　　/　 3D　　)  種類　　1.jww 2.Co-create 3KiCAD 4.SolidWorks 5.AutoCAD 6.他( 　　 )  ■回路設計CAD  1.PCBE　　2.EAGLE　　3.その他(　　　　　　　　　) |
| マイコン | 種類1.RX 2.SH 3.H8　4.AVR 5.PIC　6.ARM　7.STM 8.その他(　　　　　　　　)  型番/個数　　(　　　　　　　/　　　　　　　個) |
| プログラム言語 | 1.アセンブラ　　2.C言語　　3.その他(　　　　　　　　　) |
| 走行制御 | 1.自己位置推定　　2.ライン制御　　3.その他(　　　　　　　　　) |

※当てはまるものは、すべて○で囲んでください。

■**記入例**

|  |  |
| --- | --- |
| 大学名 | ひがしうみ大学 |
| チーム名  （ロボット名） | 骨なしチキン  （　マーティ・マクフライ　　） |
| 機体寸法・重さ | 縦　　　　680mm、横　　　　600mm、高さ　　　　820mm、　重さ　　　　15kg |
| 製作期間 | 1.4週間未満　　2.4～6週間　　3.6～8週間　　4.8～10週間　5.10週間以上 |
| 電源 | 種類　1.Ni-Cd　2.Ni-NH　3.Ni-MH　4.Li-Po　5.Li-Fe　6.その他( 　　　　 )  容量　　( )mAh　　個数(　　　　　　)本 |
| モータ | 種類　　1.ステッピングモータ　　2.タミヤのギアドモータ　3.マクソンモータ  　　　　　4.サーボモータ　　5.マブチモータ　　　6.その他( 　　 　　　　　　　)  型番/個数　　(　タミヤ540　/　　4　個) 型番/個数　　( KRS-2542　/　　2　個)  型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個) 型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個) |
| センサ | 種類　　1.フォトセンサ2.超音波センサ3.CCDセンサ4.慣性センサ(ジャイロ等)  5.ロータリーエンコーダ　6.キネクト　7.LRF　8.その他(　圧力センサ )  型番/個数　　(UR1612MPR/UT1612MPR/4個) 型番/個数　　(AE-L3GD20/　　　2　個)  型番/個数　　(　　FSR402　/　　2　　個) 型番/個数　　(　　　　　　　　/　　　　個) |
| 車輪 | 動輪個数　(　　　3　　)個　動輪径　(　　200　　)mm　動輪　(　自作　/　発注　)  動輪の材質　(　　ナイロン　　 )　発注先　(　　　　　　　　　)  補助輪個数　(　　　0　　)個　1.ボールキャスタ　　2.その他(　　　　　　　　　　　) |
| 機体製作に使用したアルミ以外の材料 | 1.ステンレス　2.鉄 3.真鍮　4.ジュラコン　5.シリコン　6. 塩化ビニル  7.プラスチックダンボール　　8.ポリカーボネートプラダン  9.その他(  　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　) |
| 機体の機構 | 種類　　1.リンク機構　　2.射出機構　　3.伸縮機構　　4.回転機構  　　　　　6.吸引機構　　7.その他( 3輪オムニによる全方向移動機構 　) |
| CAD | ■機体設計CAD　　(　 2D　　/　 3D　　)  種類　　1.jww 2.Co-create 3KiCAD 4.SolidWorks 5.AutoCAD 6.他( 　　 )  ■回路設計CAD  1.PCBE　　2.EAGLE　　3.その他(　　　　　　　　　) |
| マイコン | 種類1.RX 2.SH 3.H8　4.AVR 5.PIC　6.ARM　7.STM 8.その他(　　　　　　　　)  型番/個数　　(　　　　　　　/　　　　　　　個) |
| プログラム言語 | 1.アセンブラ　　2.C言語　　3.その他(　　　　　　　　　) |
| 走行制御 | 1.自己位置推定　　2.ライン制御　　3.その他(　　　　　　　　　) |

※提出する際は、記入例を削除して提出すること。

**■機体の説明**

機体の説明や、戦術について、図や写真を用いて自由にA4用紙2枚以上で解説して下さい。

その際、とうロボにおけるチームの目標やNHK大学ロボコンにおけるとうロボの位置付け（大会経験を積むため、技術実証の為等）を踏まえて書いてもかまいません。

NHK大学ロボコンにおいても、書類の提出があると思います。

自分たちのチームをどのようにアピールするか、他者にどのように説明できるかを考えて機体説明を作成して下さい。

なお、作成していただいた機体説明は、とうロボ大会当日に配布することを考えています。