

第17回 自律型ロボット対戦競技 ソフトウェア部門

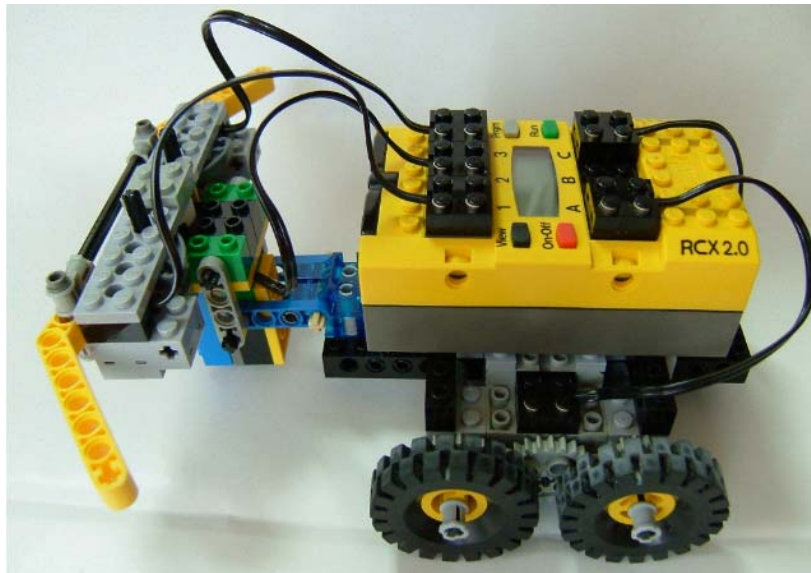
LEGOマインドストームの組み立て方法について（変更点）

別紙「RCX 組立図（基本形）」に対し、下記の通り4点変更がありますのでご注意ください。

- ①駆動のギヤ比を 5:1 から 1:1 に（5 倍速）
→40：8：40ではなく、24：24：24に（ホイールベースは変わりません）。
- ②タイヤ径を前後輪同一径に
→全てのタイヤを基本組み立て図の前輪タイヤ部品で組み立てます。
- ③光センサ取り付け部補強
→ブロックを追加して外れにくくします。
- ④正面衝突検知のため、バンパ改良
→部品を追加し、輪ゴムの位置を変更します。

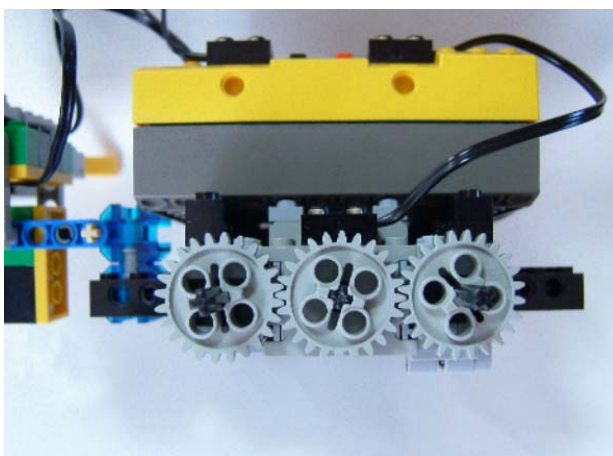
別紙「RCX 組立図（基本形）」を参考に、下記写真のロボットを製作してください。

完成写真

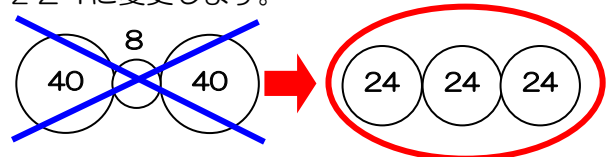


改良ポイント

- ①駆動のギヤ比を 5:1 から 1:1 に（5 倍速）



写真の通り、ドライブベースのギヤを全て z 24 に変更します。



***ホイールベースは変わりません。**

*平成19年度に事務局で頒布したキットには、「z24の歯車」が4個しか入っておりません。

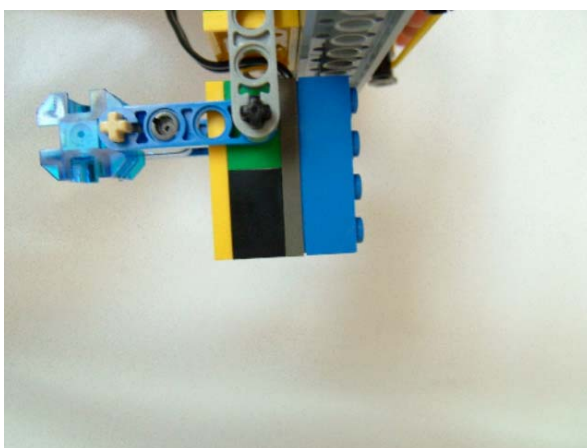
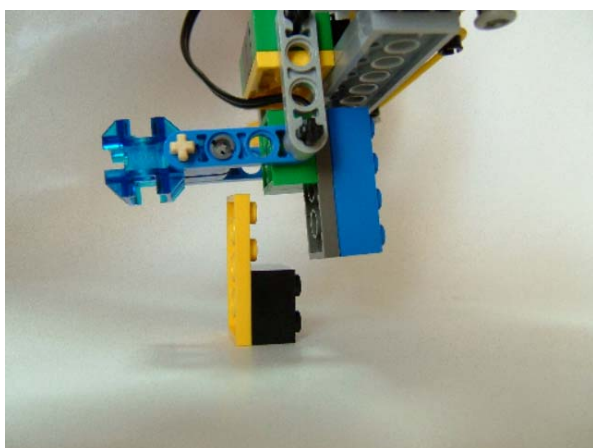
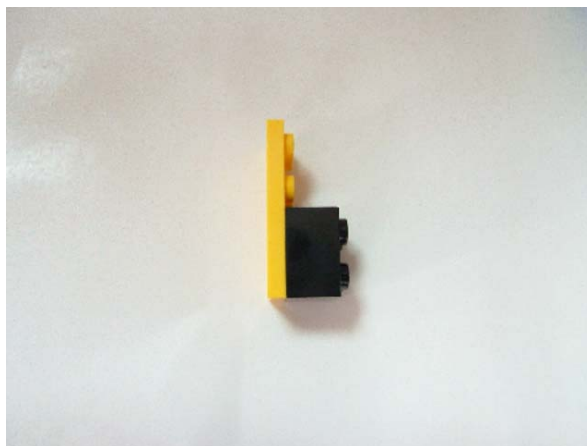
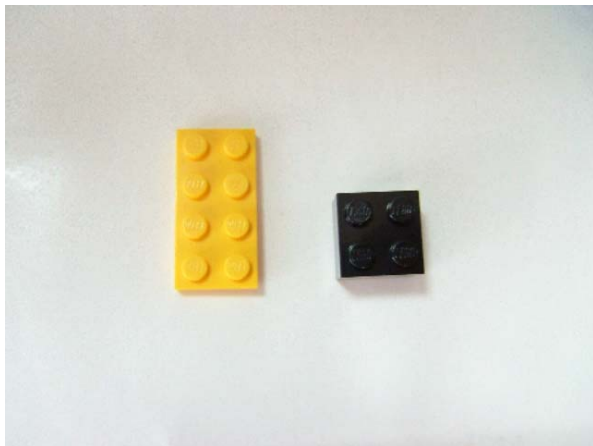
今年度エントリーされるチームには事務局より2個ずつ差し上げます（カラーが異なる場合があります）。

②タイヤ径を前後輪同一径に

前頁の**完成写真**を参考に、全てのタイヤを昨年度の前輪タイヤ部品で製作します。

③光センサ取り付け部補強

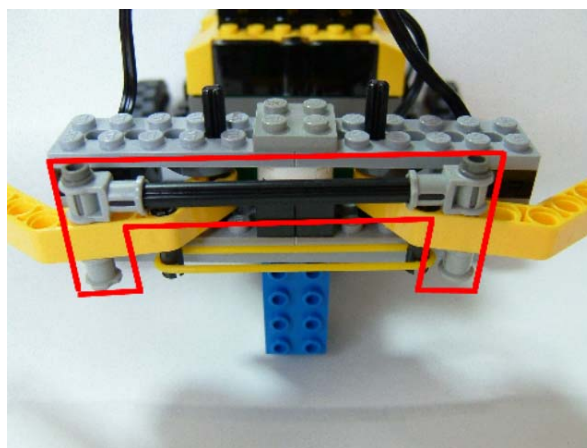
以下の写真を参考に2つのパーツを利用して光センサの取り付けを補強してください。



④正面衝突検知のため、バンパ改良

バンパ部分に以下の写真を参考に部品を取り付けてください。

輪ゴムの取り付け位置も下側に変更されます。



(赤枠の部分に取り付けます)

以上