**2011年度F^3RC大会　応募用紙**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | | | | | | | 記入日 | | | 年　　月　　日 | | | | | |
| 大学名フリガナ | |  | | | | | | | | | | | | | |
| 大学名 | |  | | | | | | | | | | | | | |
| 所在地 | | 〒 | | | | | | | | | | | | | |
| チーム名フリガナ（１２文字以内）  (「バ」「パ」等は1文字として数えます) | | |  |  |  |  |  | |  |  |  |  |  |  |  |
| チーム名（１２文字以内） | | |  |  |  |  |  | |  |  |  |  |  |  |  |
| チームメンバー | 氏名フリガナ | |  | | | | | 学部・学年 | | | | | | | |
| 氏名 | |  | | | | |  | | | | | | | |
| 氏名フリガナ | |  | | | | | 学部・学年 | | | | | | | |
| 氏名 | |  | | | | |  | | | | | | | |
| 氏名フリガナ | |  | | | | | 学部・学年 | | | | | | | |
| 氏　　　　名 | |  | | | | |  | | | | | | | |
| 氏名フリガナ | |  | | | | | 学部・学年 | | | | | | | |
| 氏　　　　名 | |  | | | | |  | | | | | | | |
| 氏名フリガナ | |  | | | | | 学部・学年 | | | | | | | |
| 氏　　　　名 | |  | | | | |  | | | | | | | |
| 氏名フリガナ | |  | | | | | 学部・学年 | | | | | | | |
| 氏　　　　名 | |  | | | | |  | | | | | | | |

※上記の項目すべてに記入してください。

※「チームメンバー」の欄には全てのメンバーの名前を記入してください。

（アイデアシート）

**１．戦略**

（記入のポイント）

* 戦略の概要：「Vゴール」達成を目指すのか大量得点による勝利を目指すのか、また、その実現のためにそれぞれのロボットがどのように機能するかを説明してください。
* ロボットの役割：得点方法、妨害など、それぞれの役割を表中に簡潔に記してください。なお、自動ロボットの台数は、最大で２台です。
* 試合終了までのロボットの動き：フィールド平面図上にロボットの動きを示してください。

**●戦略の概要**

|  |
| --- |
|  |

**●ロボットの役割**

|  |  |
| --- | --- |
| ロボット | 役割 |
| 手動ロボット |  |
| 自動ロボット（１） |  |
| 自動ロボット（２） |  |

**●試合終了までのロボットの動き**

（アイデアシート）

**２．手動ロボットの概要**

（記入のポイント）

* 手動ロボットの全体図面：全体が把握できる図面を示してください（例：平面図と立面図、3DCAD図面等）。

また、図中にも、タテ・ヨコ・高さのサイズを示してください。

●必要に応じて、各部分の役割を明記してください。

* 変形する場合、変形後の形状とサイズを図示してください。

**●手動ロボットの仕様概要**

|  |  |
| --- | --- |
| 操縦方法 |  |
| 使用するエネルギー |  |
| スタート時のサイズ | タテ　mm×ヨコ　mm×　高さ　mm |
| 変形後の最大サイズ | タテ　mm×ヨコ　mm×　高さ　mm |

**●手動ロボットの全体図面**

（アイデアシート）

**３．手動ロボットの詳細**

（記入のポイント）

* 走行部、オブジェクトの保持部など、重要な機能を持つ部分の構造について、図を用いて説明してください。

（アイデアシート）

**４．自動ロボットの概要**

（記入のポイント）

* 仕様概要：すべての自動ロボット（最大２台）の役割、使用するエネルギー源を記載してください。
* スタート時の配置図：自動ロボット・スタートゾーンでの配置を図示してください。スタートゾーンにおけるサイズも明記してください。またどちらのスタートゾーンでスタートするかも明記してください。

**●仕様概要**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| ロボット | 役割 | エネルギー源 |
| 自動ロボット（１） |  |  |
| 自動ロボット（２） |  |  |

**●スタート時の配置図（平面図）**

（アイデアシート）

**5．自動ロボット(1)の詳細**

（記入のポイント）

* 全体図、走行部、オブジェクトの保持部の構造・機能などについて図示し、必要に応じて説明を加えてください。
* 変形する場合、変形後の形状とサイズを図示してください。

（アイデアシート）

**6．自動ロボット(2)の詳細**

（記入のポイント）

* 全体図、走行部、オブジェクトの保持部の構造・機能などについて図示し、必要に応じて説明を加えてください。
* 変形する場合、変形後の形状とサイズを図示してください。

（アイデアシート）

**7．Vゴール達成方法**

（記入のポイント）

* 「Vゴール」達成の方法について、行う場合は図を用いて具体的に記載してください。

（アイデアシート）

**８．安全について**

（記入のポイント）

* 製作するロボットが、会場にいる全ての人（例：観客、運営スタッフ、審判、ピット／フィールドでの他チームメンバー）に対して、いかなる場合（例：ピット作業、調整、フィールドへの搬入出、フィールドでのセッティング、競技）でも人に危害を加えたり、フィールドや備品を破損したりしないための対策を、技術的・具体的に説明してください。
* 製作するロボットのどの部分にどのような危険性が存在し、その危険性を回避するためにどのように安全対策をするのか、説明してください（例：電気回路にはショートによる発火の危険性が存在する。この危険性を回避するためヒューズを用いる。）単に「注意する」だけでは安全対策とはみなしません。

（アイデアシート）

**９．開発体制とスケジュール**

（記入のポイント）

* 開発に携わるメンバー（所属、学年、氏名）と、大会本番までの開発スケジュール概略を記入してください。様式は自由です。
* 開発体制が十分であるかを踏まえて検討し、スケジュールを作成してください。検討にあたっては、開発にかけるリソース（人、物、時間、予算等）、過去の技術の蓄積、開発の遅延を防ぐための工夫、等の観点が重要です。

（アイデアシート）

**１０．補足**

（記入のポイント）

* 特筆すべき戦略の詳細、チームメンバーの特徴など、特にアピールしたい点を記入してください。
* 使用する技術の詳細など、各ロボットの説明で求めている以上の説明がある場合も、補足として記入してください。
* 記入は任意です。必要がある場合のみ、提出してください。