

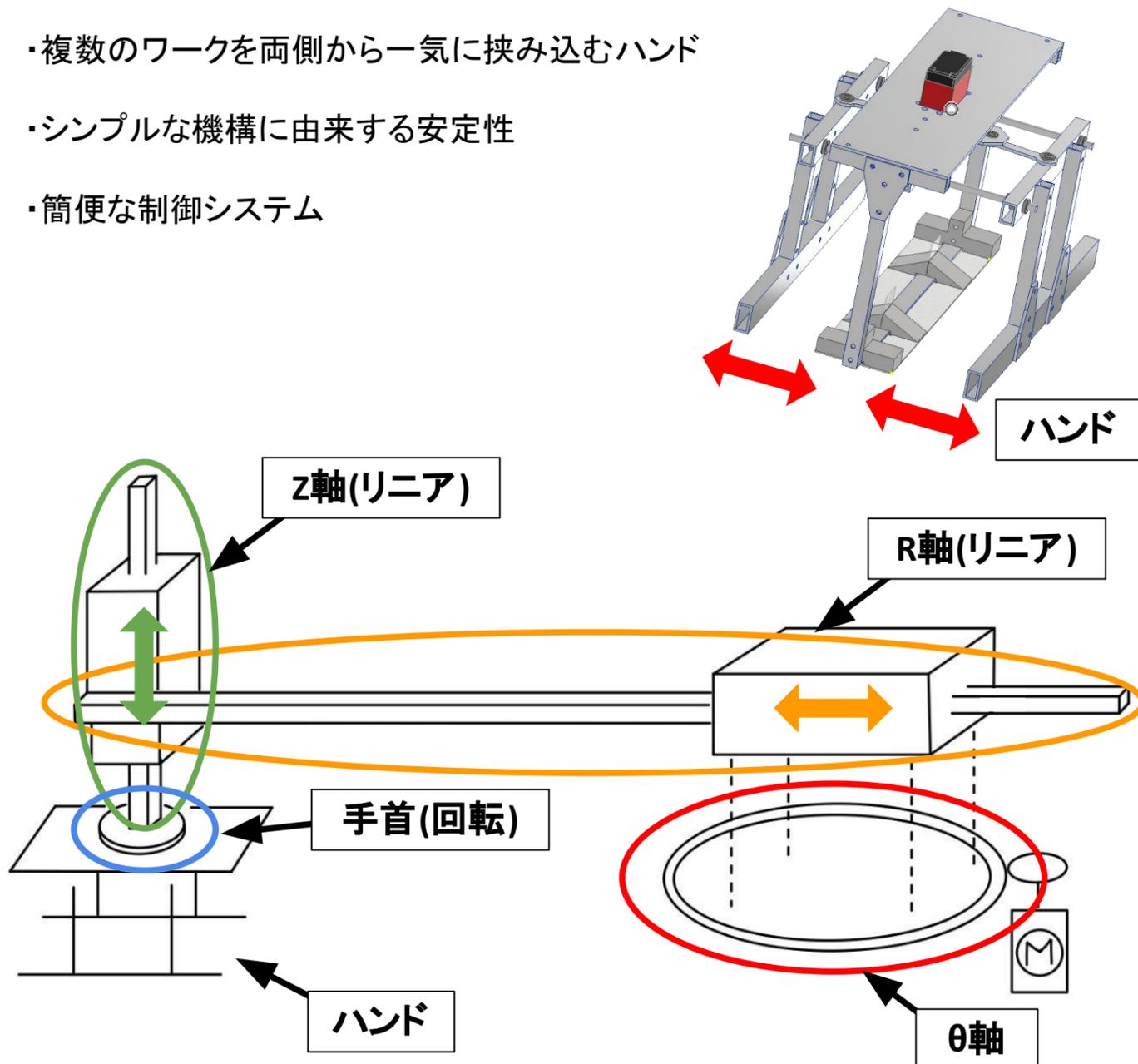
コンセプト

- ・目指せ40点！
- ・自陣をすべて取りきる
 - 素早く確実に
 - 複数のワークを同時に回収する
- ・状態数の少ない安定したハンドを開発する！

ロボットの特徴

- ・複数のワークを両側から一気に挟み込むハンド
- ・シンプルな機構に由来する安定性
- ・簡便な制御システム

ユニット構成

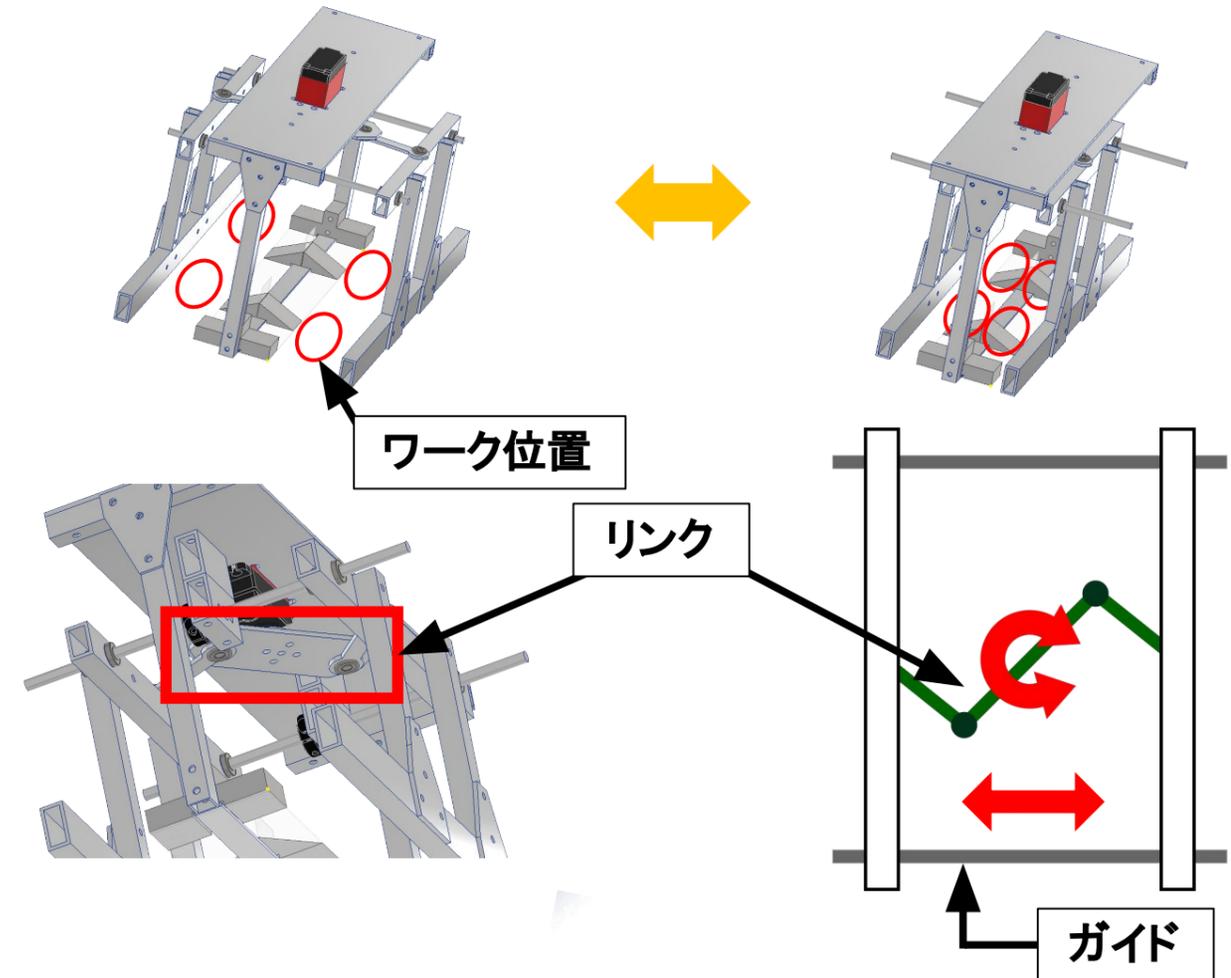


詳細

<ハンド>

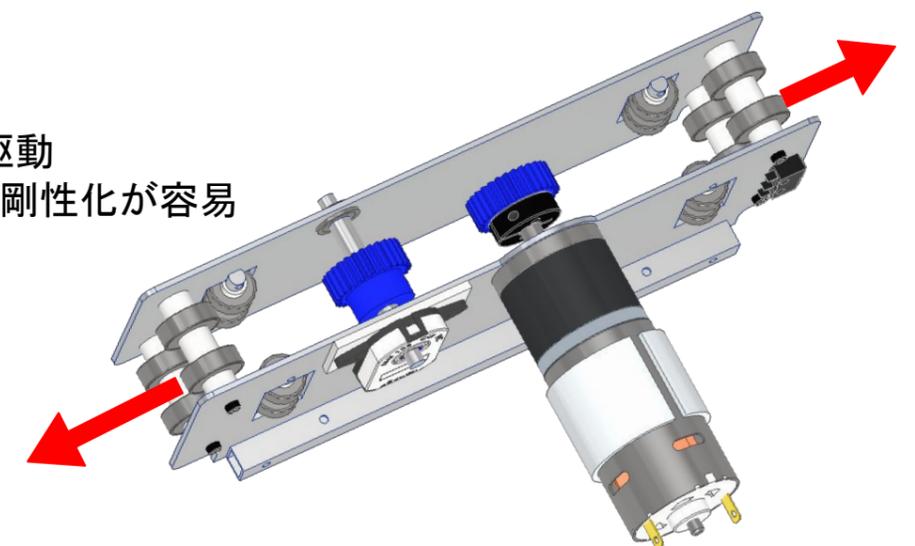
サーボモータ駆動のリンク機構で開閉同時に4つのワークを回収

ワーク保持部の傾斜により、開くだけでシューティングが可能



<アーム>

リニア軸&θ軸はラックアンドピニオンで駆動
→ 可動部の大型化、高剛性化が容易



<制御>

FreeRTOS+ROSを使用
→ コード生産性の向上
一部での経路生成、自動追従を目指し開発中！