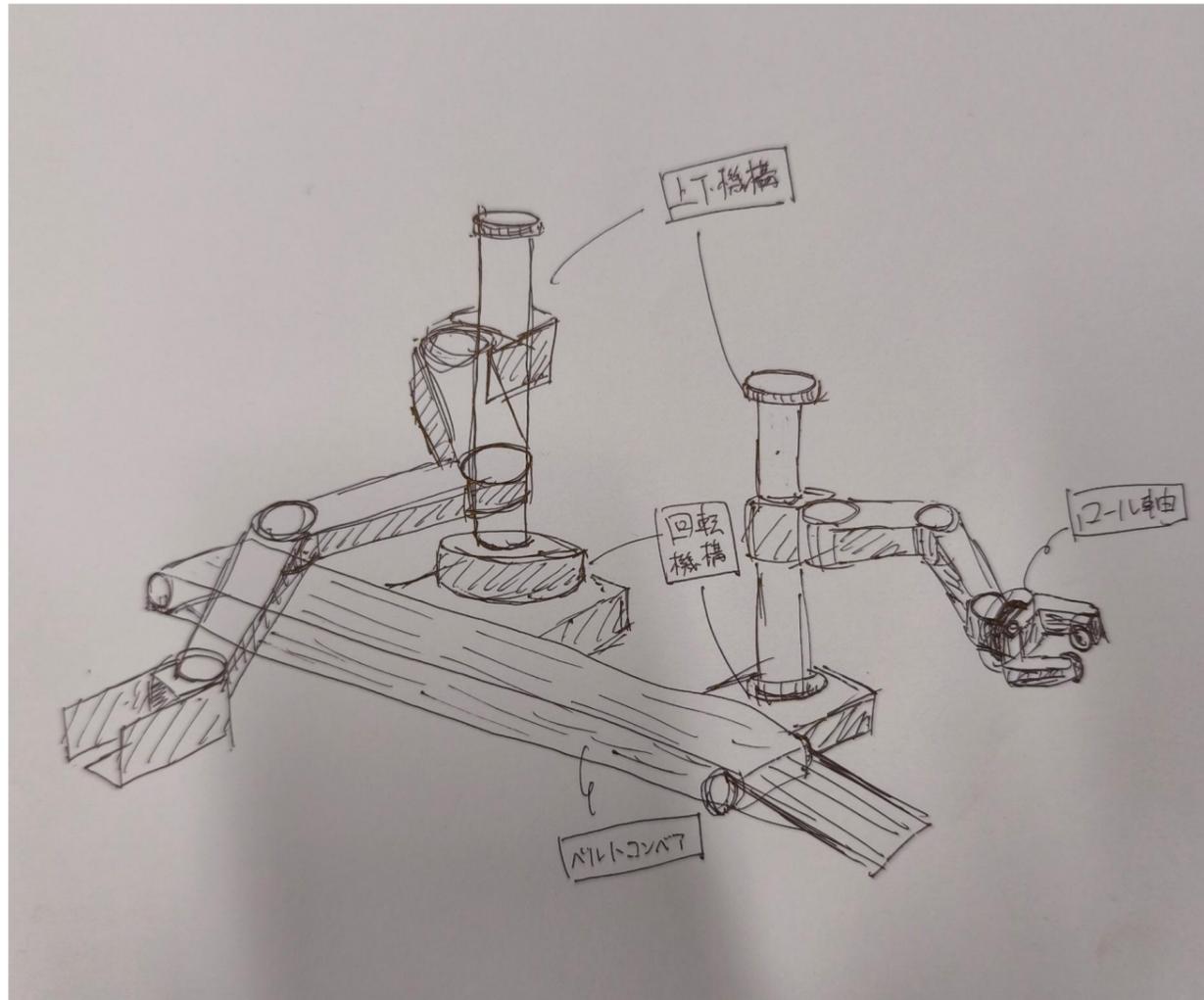


コンセプト

- 低予算かつ短期間での完成を目指す
- 信頼性の高い機体

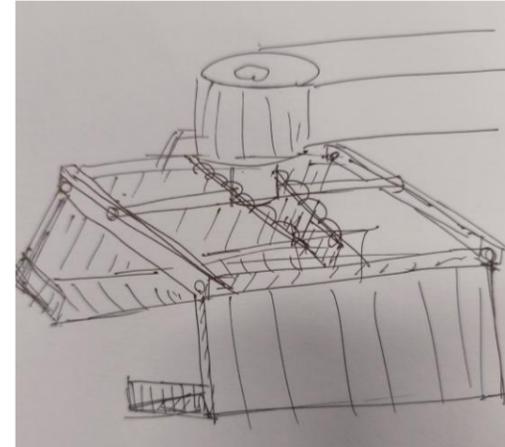
ロボットの特徴

- 低予算！
- 余り物の寄せ合わせです



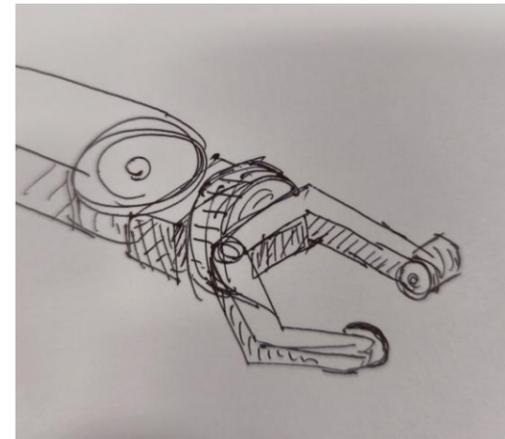
詳細

- 2つのアームを使います



ハンド①

- 左右のアームが開閉します
- ワークを4個つかむことを目標としています



ハンド②

- 片方のアームが開閉します
- ワークをつかむと、手首と指先の部分が回転し、正しい位置に揃えます

ハンド①でつかんだのち、ベルトコンベアまで運びます。その後、ポイントとなったワークをハンド②にてボーナスエリアまで持っていく手筈です。

初挑戦頑張ります