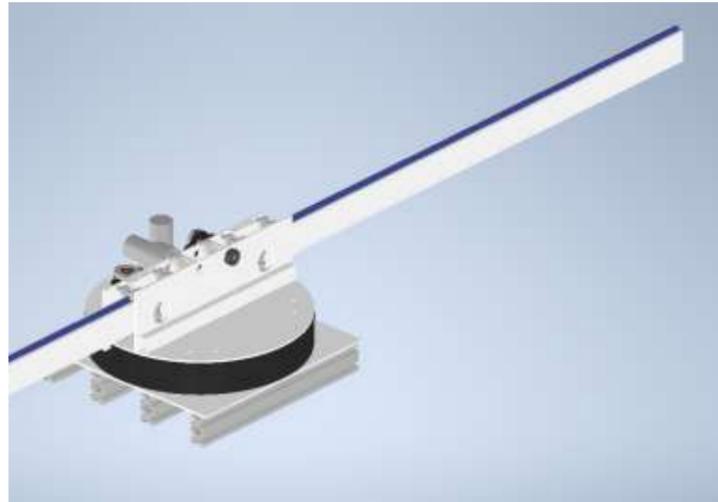
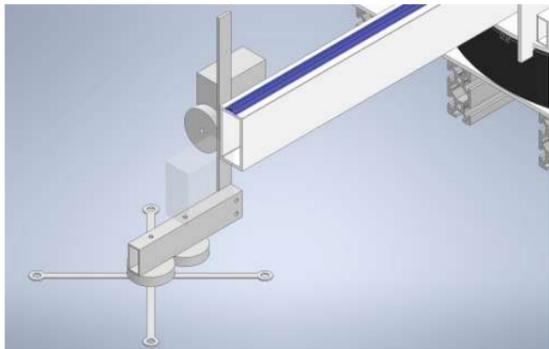


## コンセプト

- ・ ボーナスイベント達成よりもワークの取得を優先、ワークを傷つけず、効率よく取得できるハンド
- ・ ノウハウのあるR軸、 $\theta$ 軸を用いることで確実性のある動作を目指す。

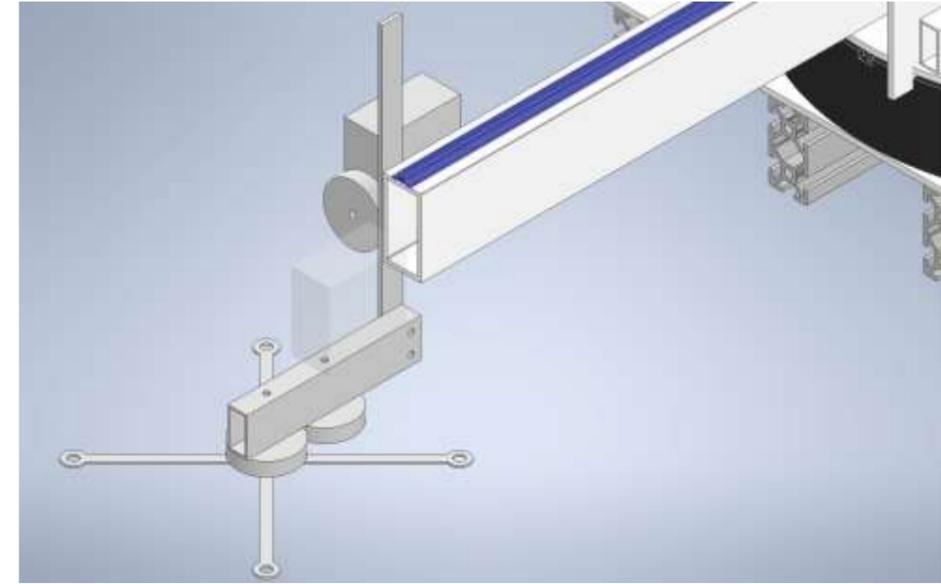
## ロボットの特徴

## ユニット構成



- ・ 安定してワークを取得できる吸盤を採用
- ・ 吸盤を正方形に配置し、最大4つのワークを同時に取得
- ・ ワーク取得用のハンドとボーナスイベント達成用のハンドを別々に
- ・ 3Dプリンターで成形した樹脂を機体に用いることで軽量化を実現

## 詳細



## ワーク用ハンド

- ・ ラック&ピニオンとスライドレールを用いた滑らかな昇降
- ・ ハンド部分を本体の $\theta$ 駆動に合わせて回転させることで、フィールドに対しハンドを平行に保つ

## ボーナスハンド

- ・  $r\theta$ のハンドとの階層構造
- ・ 壁による $90^\circ$ 回転によるワークの向きを変化
- ・ 開閉式ハンドによるワークのピックアップとボーナスへの挿入