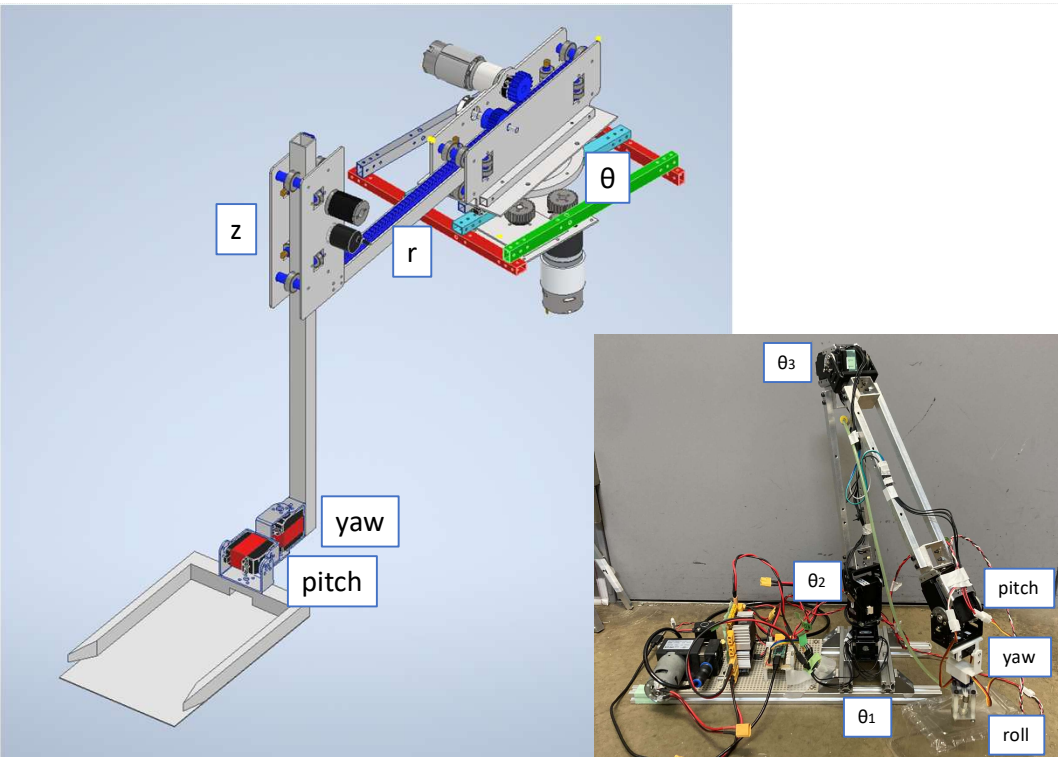


コンセプト

- ・わさびのすりおろし器のようなガツンとした刺激を生み出すハンドに乞うご期待。
- ・フレームはアルミ素材で統一しさびない。
- ・日本の詫びさびの心を思い出させるストイックなデザイン。
- ・メインアームでテンポよくアソートを回収し、サブアームで地道にボーナスを狙う作戦。

ロボットの特徴

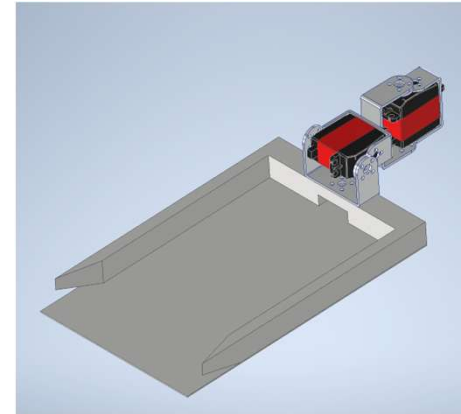
ユニット構成



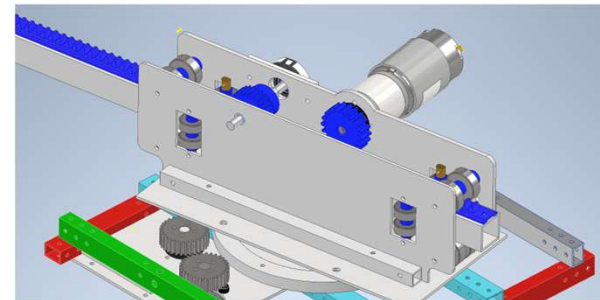
- ・メインアームは円筒座標型アームで、ハンドはちりとりのようにアソート達を掬い上げる方式。
- ・サブアームは3+3軸垂直多関節アームで、先端はシンプルな吸引。

詳細

- ・ハンドのちりとり機構はしなやかな素材を用いてエリア床部に押し付けることでもれなく回収を目指す。



- ・剛性に気遣った直動・土台設計でメインアームの安定感を求めた。



- ・サブアームは限られた制限時間内ですばやい動きができるよう直感的な操作感を追求した。

