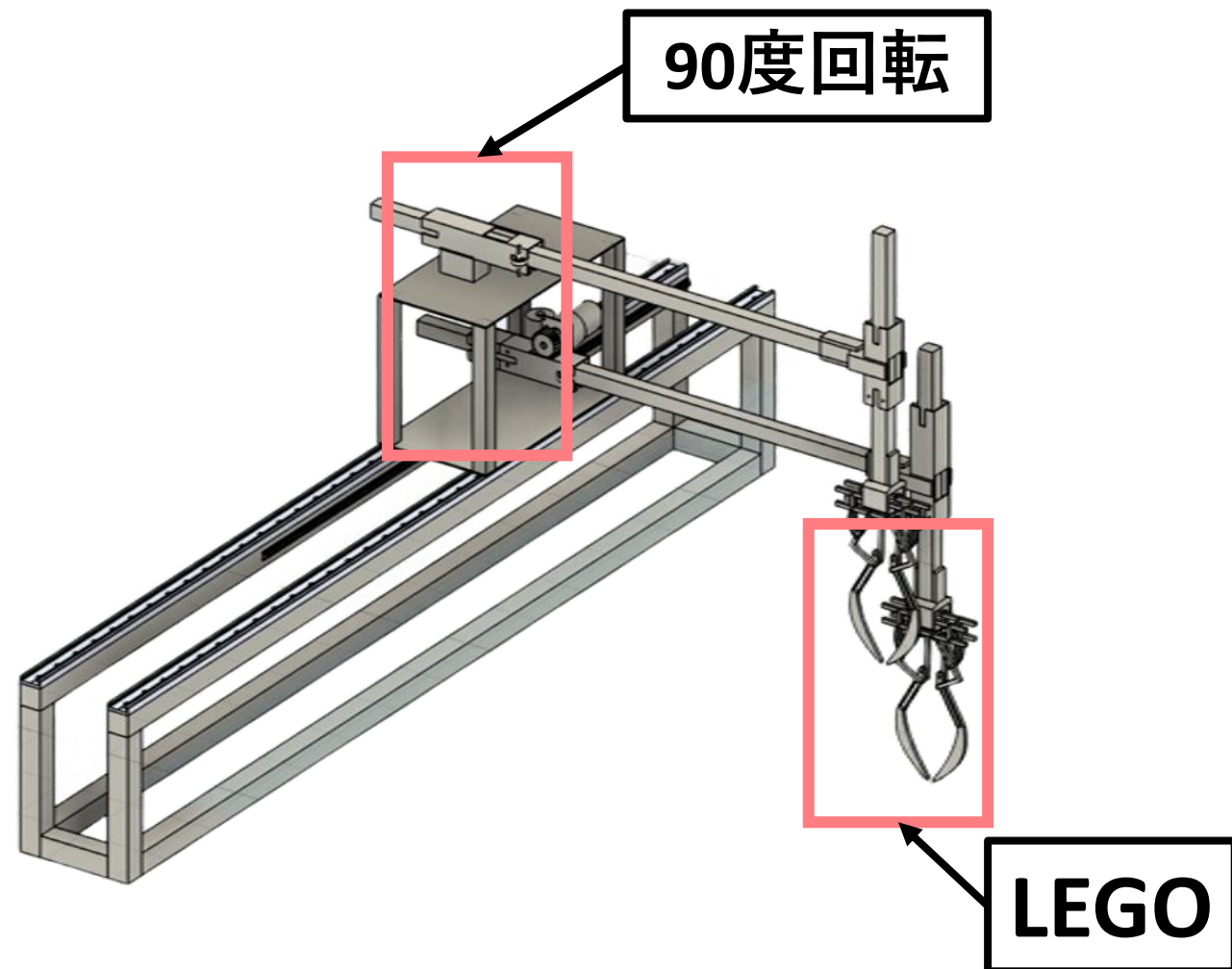


コンセプト

- ・土台やアームにはアルミフレームを用い、ハンドにはLEGOパーツを仕様。駆動部には、タミヤ製ギヤードモーターを組み合わせたハイブリット構成。
- ・上下に配置された2つのハンドにより、ワーク2個同時捕獲を行うことで、得点効率の最大化を目指す。

ロボットの特徴

- ・ 90° 回転式アーム
- ・ 同時捕獲ハンド
- ・ アルミとLEGOのハイブリッド構造



ユニット構成

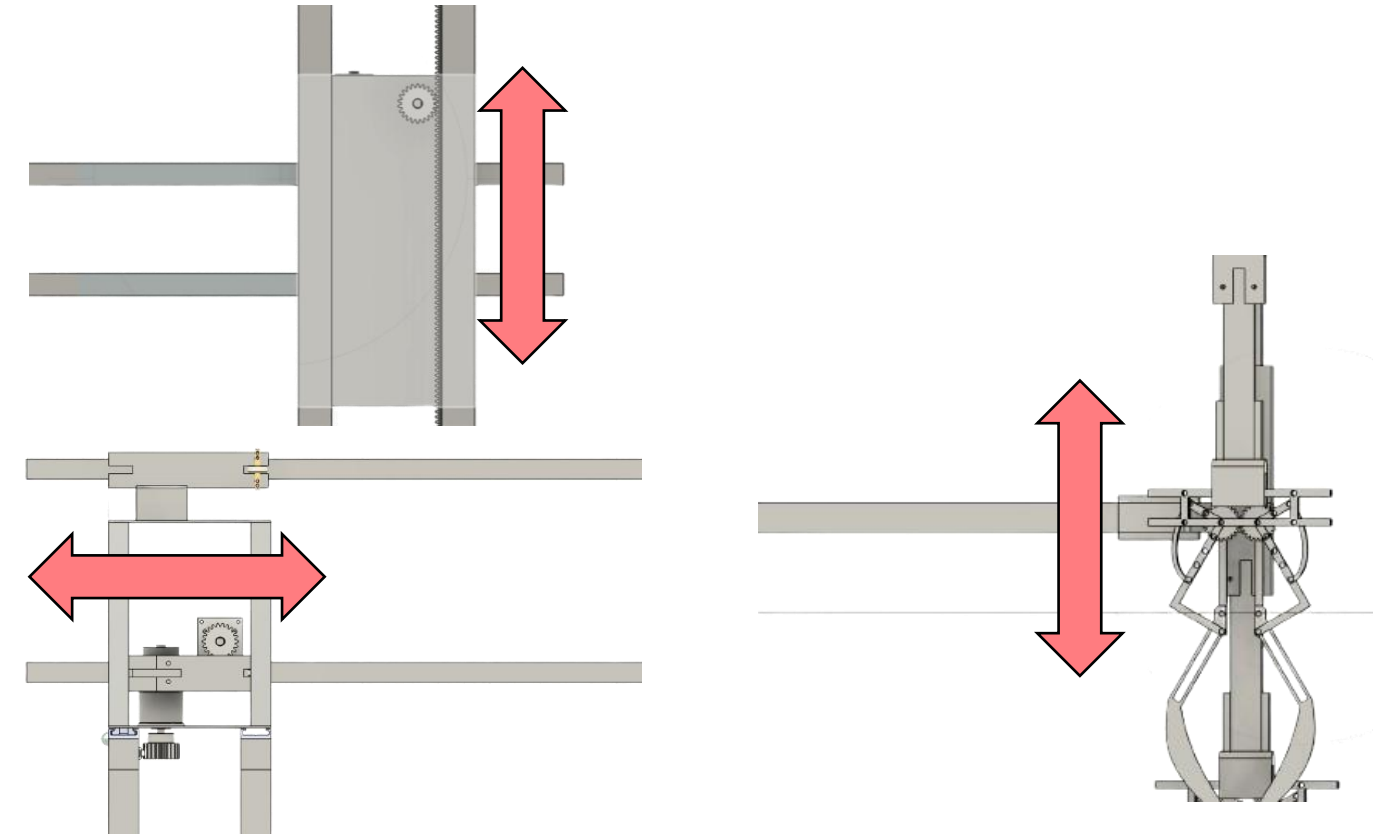
詳細

<素材>

- ・ 土台部分：アルミフレーム
- ・ ハンド：LEGO

<アーム>

- ・ XYZ軸の並進移動とヨー軸回転を組み合わせた4軸構成。
- ・ 捕獲したワークを90° 回転して直接シューティングエリアに配置する。
- ・ ハンドを横ではなく上下に配置する独自構造により、アーム回転時の機構の干渉を回避している。



<ハンド>

- ・ 2つのハンドを搭載し、一度の動作でワーク2個の同時捕獲

