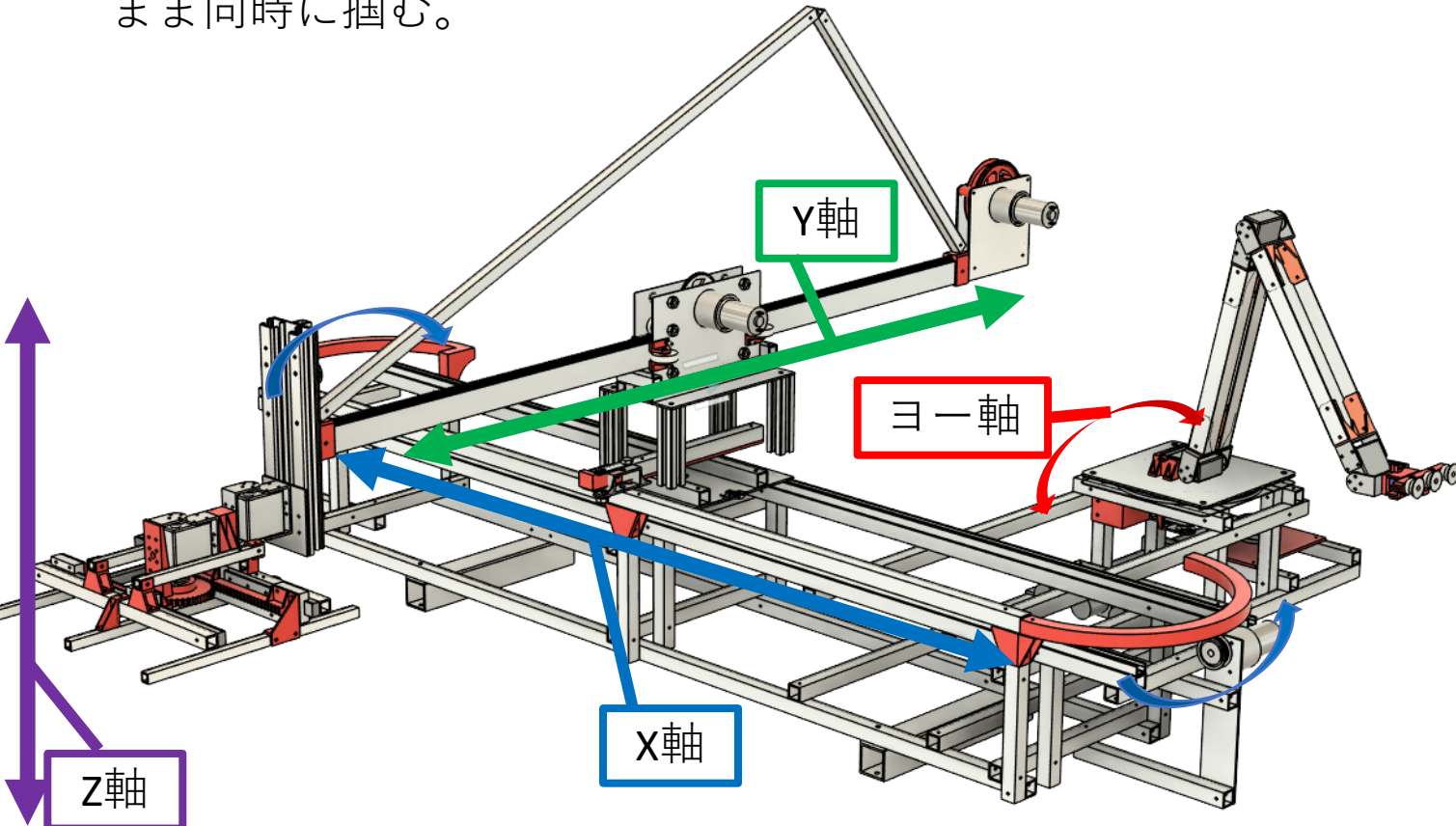


コンセプト

- 「着実な得点」と「高得点への挑戦」という相反するタスクを、**本体アーム**と**ボーナスアーム**という**完全に独立した2つの機構**に分離。それぞれのタスクに最適化された専用設計により、安定性と爆発力を両立する。

ロボットの特徴

- 役割の違う 2つのアーム**
通常得点を狙う本体アームとボーナス得点を狙うボーナス用アームの二つのアームを備える。
- x軸：カム駆動による180度回転機構**
x軸の直動力を利用し、モーターを追加することなく台座のプッシュプル式ローラーで180度回転を実現。
- 本体ハンド**
ラック & ピニオン機構を採用し、複数のアイテムを姿勢を保ったまま同時に掴む。

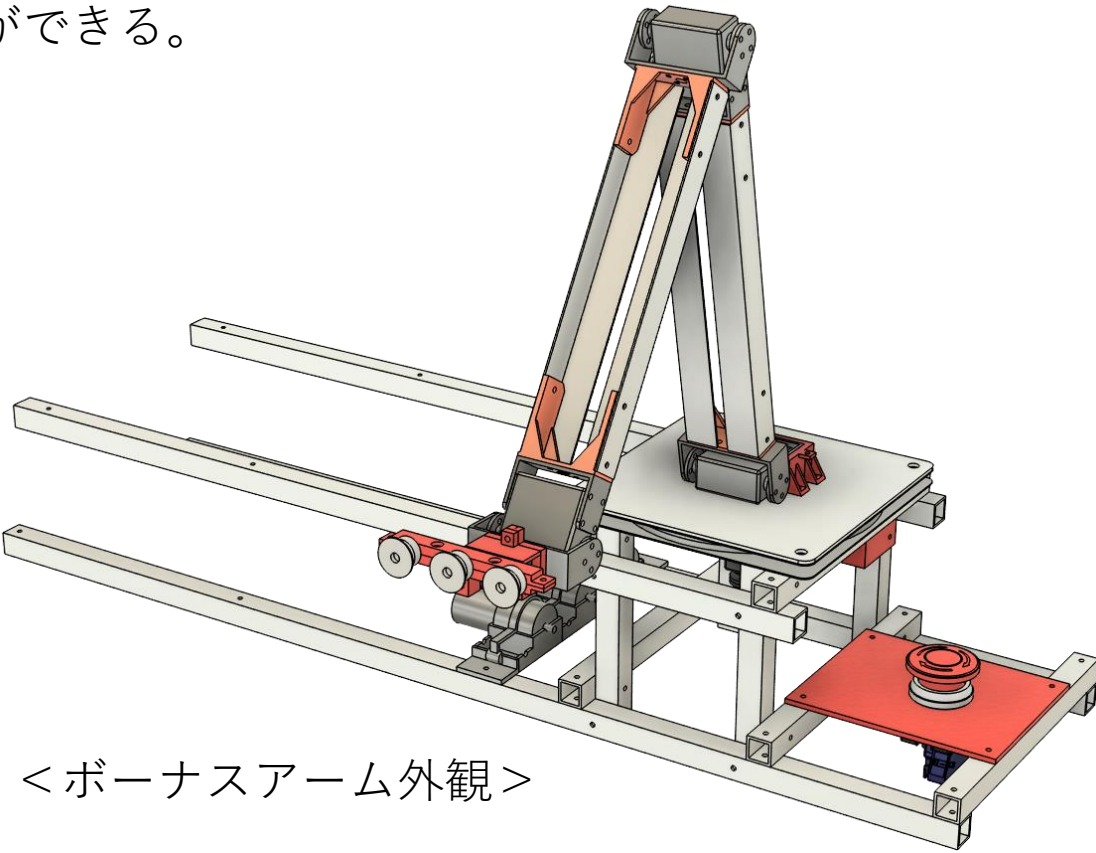


ユニット構成

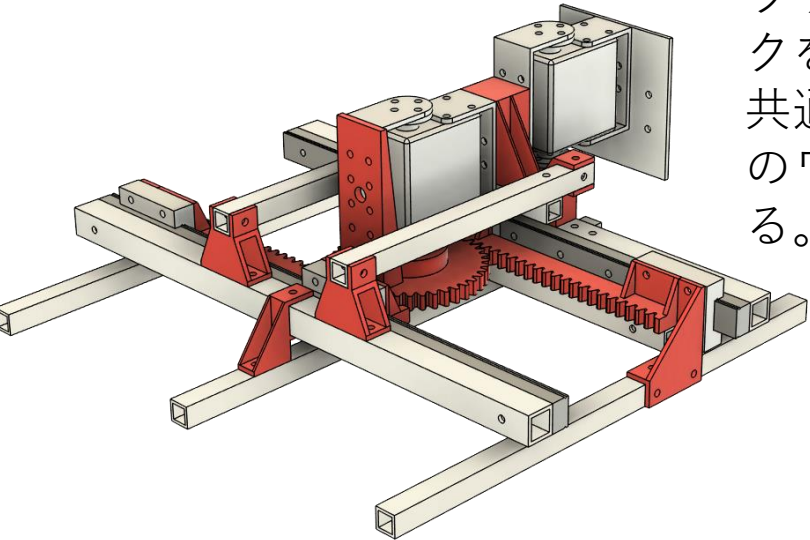
詳細

ボーナスアーム

先端以外の関節に高トルクサーボを搭載した5軸の多関節アームを実装。人間の腕のように自由度の高い動きと、先端の吸着機構を組み合わせることで、複雑な位置にあるワークも確実に狙うことができる。



＜本体ハンド外観＞



本体ハンド

RD3218サーボがもつ強力なトルクでピニオンギアを駆動し、左右のラックを動かすことで、8個のワークを確実に保持。共通エリアのワークは10個、自陣のワークは8個同時にキャッチできる。