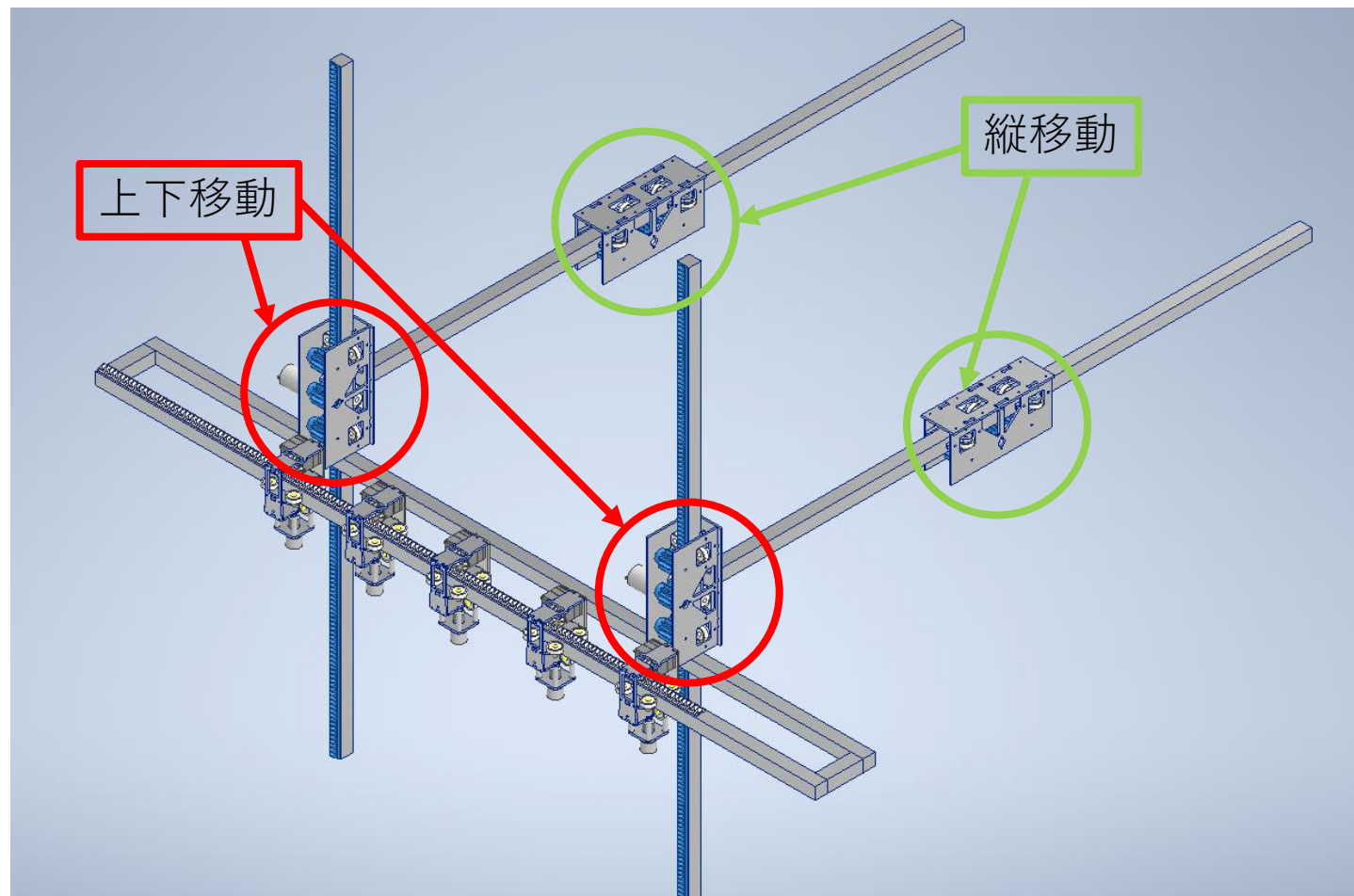


コンセプト

- 他ロボコンの技術を応用
- ワーク把持を最短で
- フィードバック制御に挑戦

ロボットの特徴

- 吸着ポンプによる把持
- 二足歩行ロボットで使用するサーボモータを活用
- 一つ一つの手先機構が独立で動き最短効率を実現



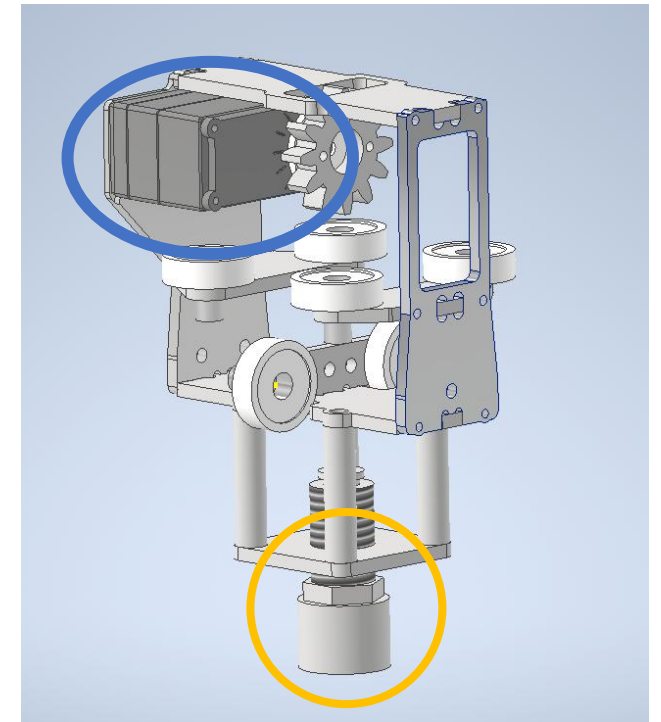
詳細

• 吸着ユニット

サーボモータを用いて手先の横方向独立移動を可能に

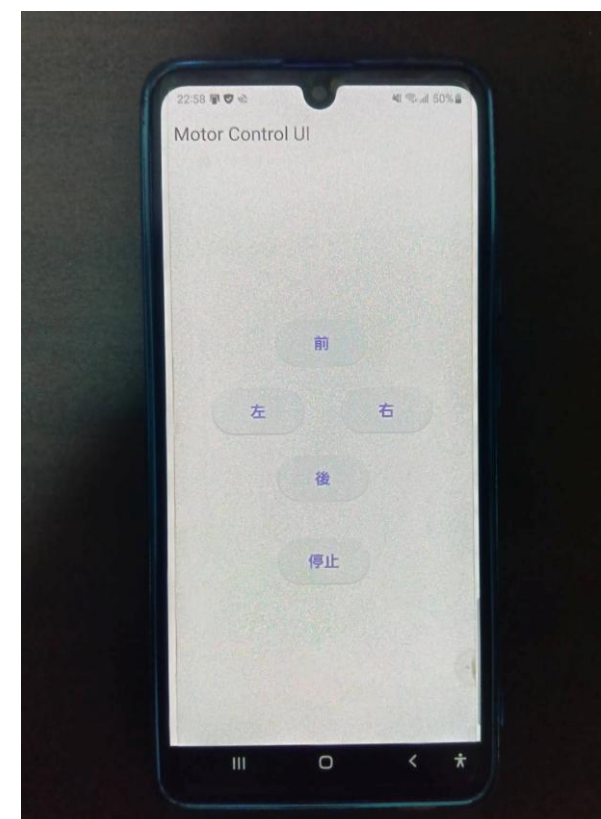
吸着ポンプを使用してワークを壊れないように把持

横方向の締結手法やパーツ形状に二足歩行ロボットの手法を流用



• 操縦方法

操縦アプリを作成し、Bluetoothで通信・操縦



KRC-5FH 送受信機セットを利用（二足歩行ロボットの技術を使用）

