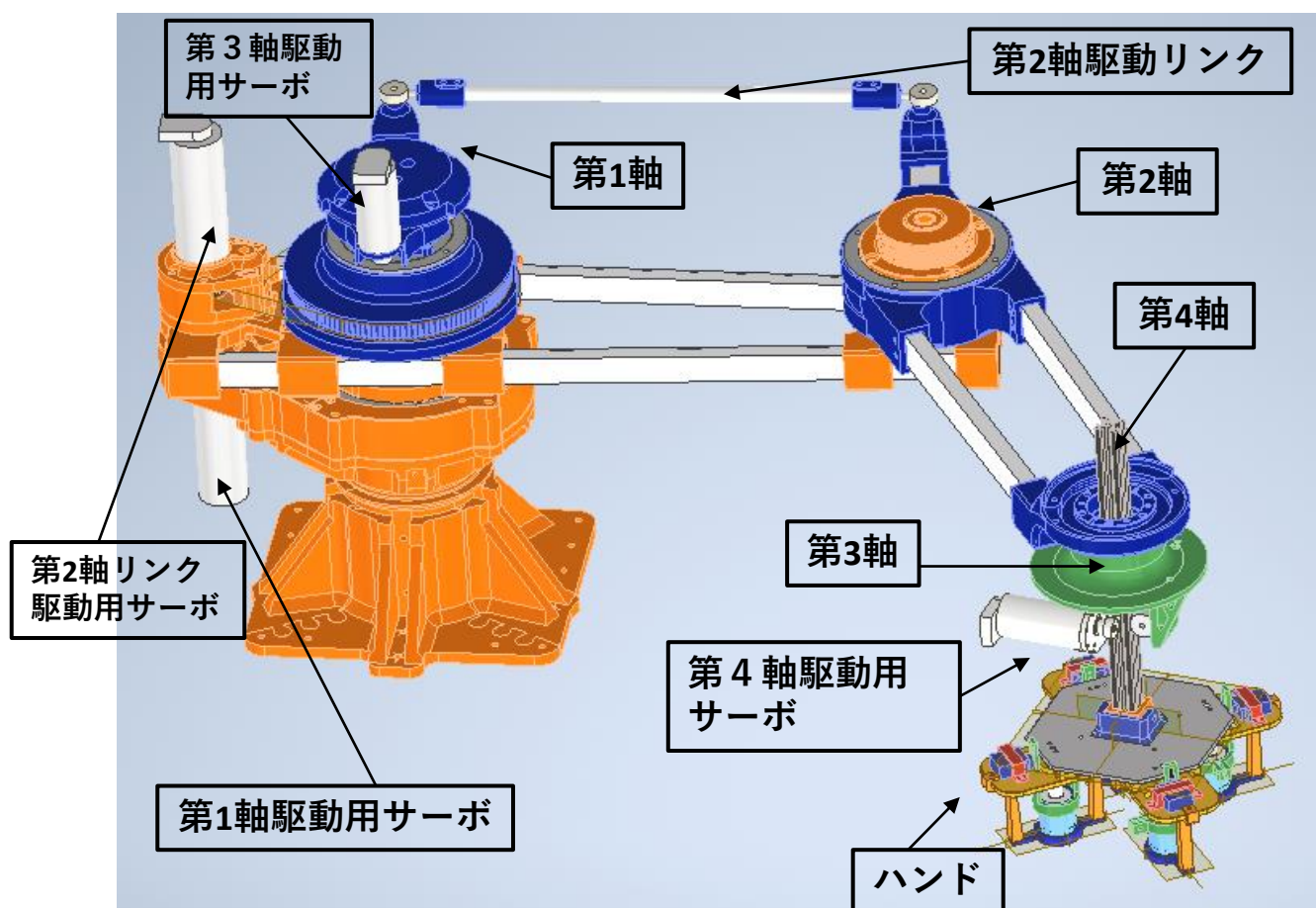


コンセプト

- どんなワークであってもハンド部分を交換するだけで対応できる汎用性の高いロボットを作成する。
- 共通エリアよりも、自陣エリアのワークを確実に確保することを最優先する。
- 自陣エリアのワークを全て取りきることが目標。
- ボーナス得点よりも個数を優先。

ロボットの特徴

- ハンド部分に吸引機構を搭載
- モータを四つ搭載し、一気にワークを移動できる。
- 4つのモータの位置をワークの配置と合わせることで、スムーズなワークの移動を実現。
- スマホを取り付け、ハンド先端の様子を見れるようにする



ロボット全体像

ユニット構成

詳細

ハンドリング手順

- 1) ハンド先端に取り付けた網越しにワークを吸引する。
↓
 - 2) 吸引用のモータのみ回転させることでワークを落下させ、ゴールに落下させる。
- モータと網の隙間を減らすなど、網の構造を調整し、昨年より吸引力を高めた。
 - 吸引機構にはハンディクリーナーの吸引用モータを採用。
 - ワークの位置とモータの位置を一致させているので、ワークを持ち上げる動作の効率化ができた。

