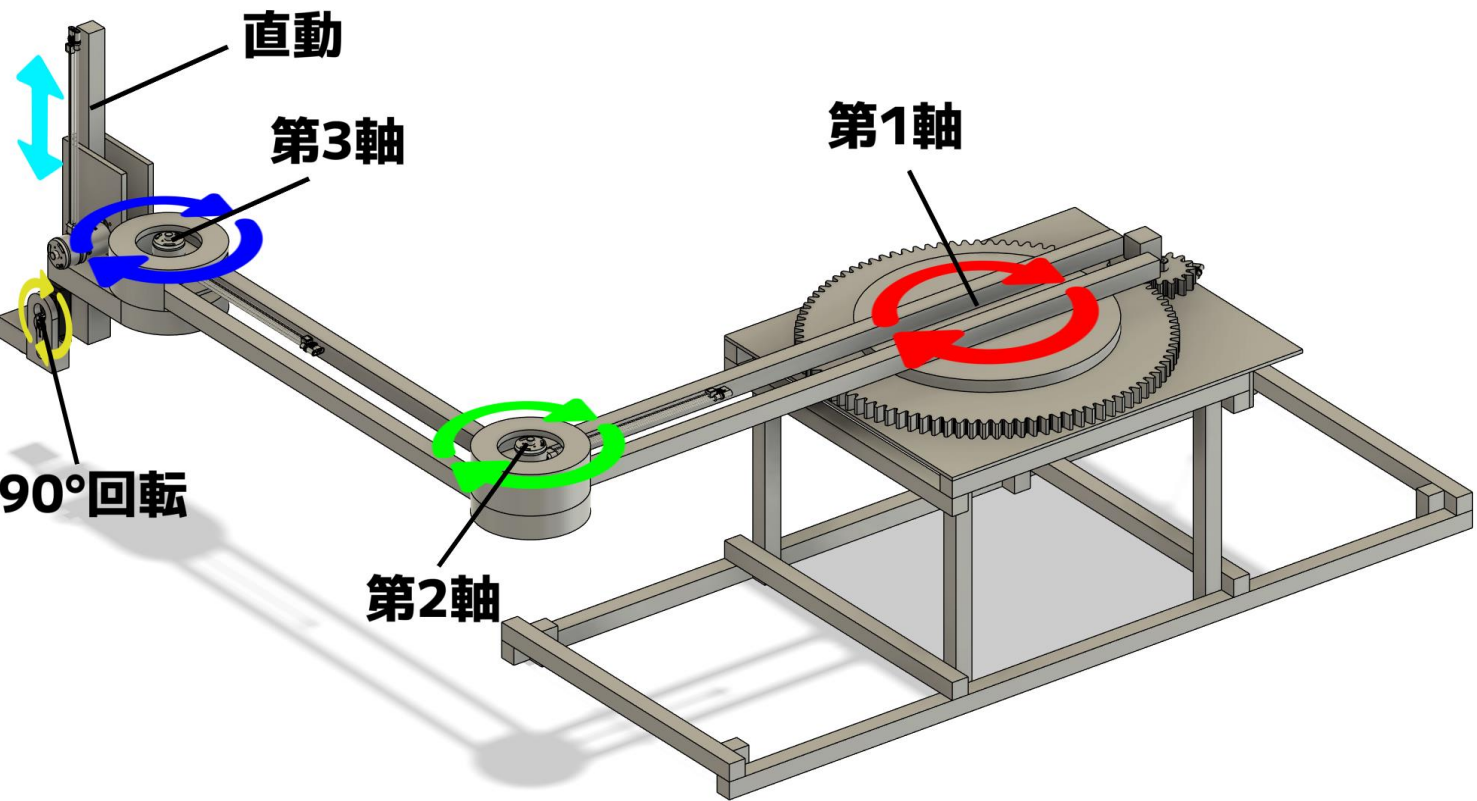


コンセプト

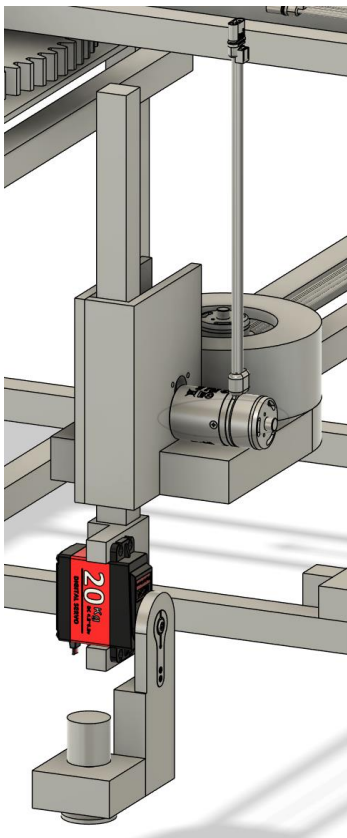
- ・ 応用可能なマニピュレータを目指す
- ・ 共通エリアより自分のワークエリアのワークを正確に取ることを重視し、ボーナスで点数を稼ぐ
- ・ ラックアンドピニオン機構をなるべく減らし、機体のガタつきを減らす

ロボットの特徴

- ・ 水平3軸関節アーム
- ・ 第2,3軸は関節内のモーターを回転させて曲げる
- ・ ワークは吸引機構で保持する



詳細



- ・ 手先は直動機構で高さ調整、サーボでワークの向きを変える