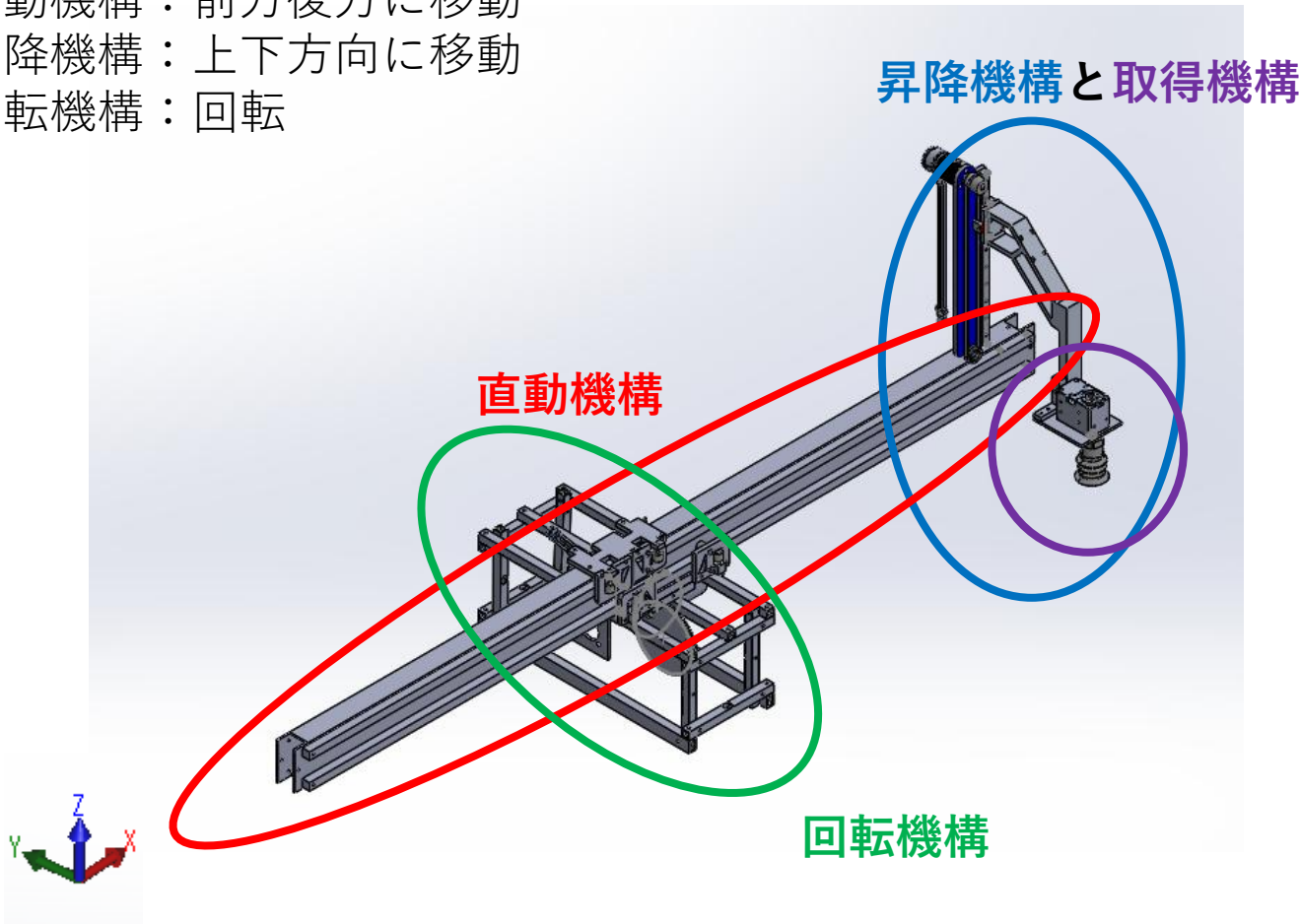


コンセプト

チームキャッチコピーである**一点集中**に基づき、着実に一点を取ることを目指します。
基本的には自チームワークエリアを優先して点数を積み上げます。
共通エリアは自チームワークエリアに取得するものが無くなった場合進入するかも？
ボーナスは考えていません！(8/18日時点)

ロボットの特徴

- <ロボットの特徴>
- ・ワーク取得は吸着パッドを使用。
 - ・課題達成の頑健性が高いロボットをコンセプトに製作します。
 - ・課題達成に対してシンプルイズベストなロボット製作を目指します。
 - ・流れるようなワーク作業を意識
- <ユニット構成>
- ・取得機構：ワークを把持し、180° 回転
 - ・直動機構：前方後方に移動
 - ・昇降機構：上下方向に移動
 - ・回転機構：回転

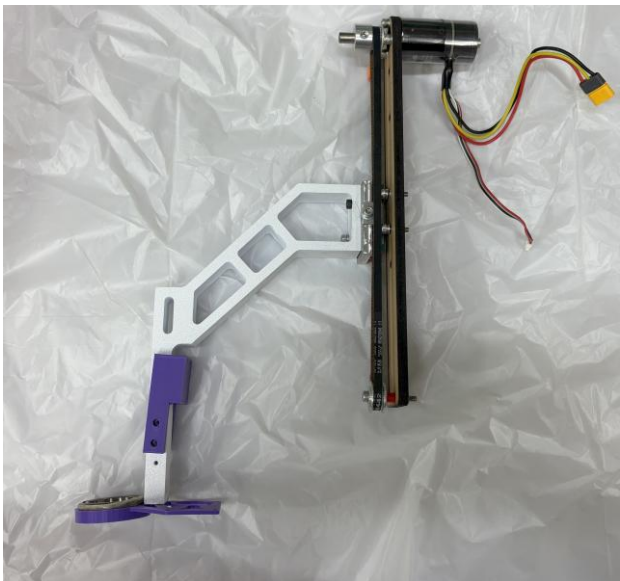
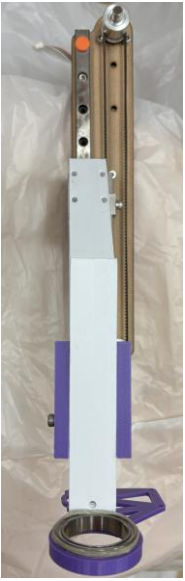


詳細

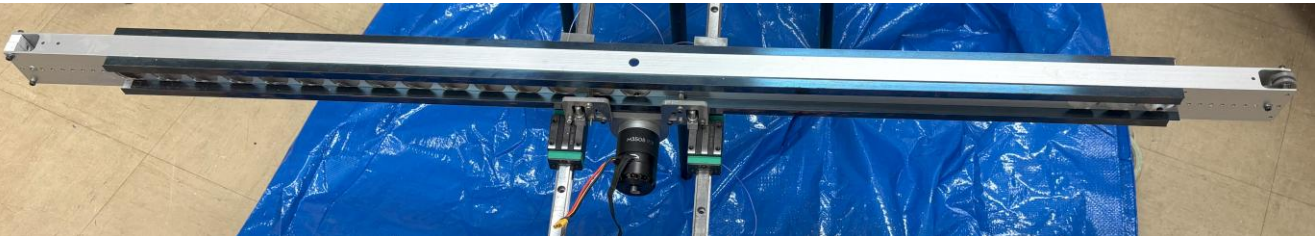
- <取得用吸着パッドの詳細>
- ・日本ピスコ社製のVPA30PBS25-6J-FSを使用。
 - ・包装袋用吸着パッド
 - ・通常の吸着パッドは、箱に対する吸着力が強すぎてリリースに時間がかかるという課題があるため、このパッドを使用しています。



- <昇降機構の詳細>
- ・アクチュエーターにはブラシレスモーター(M2006)を採用
 - ・昇降動作はタイミングベルトを回すことで実現



- <直動機構の詳細>
- ・ラックアンドピニオンによる直動



- <回転機構の詳細>
- ・モーター(DM3519)輸入中！本番までに間に合うか！？