

コンセプト

機構

- できるだけシンプルな機構で、ボーナス点獲得から妨害まで行える万能機体を作成する
- ワークを高速でシュートする専用機体により、相手よりも早く共通エリアに侵入する

制御

- GUIを用いる事で、安定した操縦を目指す

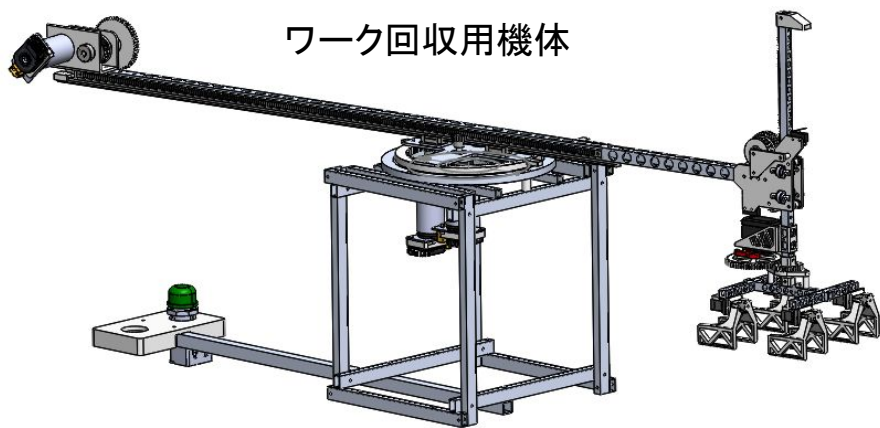
ロボットの特徴

- ワーク回収用、ボーナス点獲得用、高速回収用、妨害用という、計 4つの機体から構成される
- 1つ目はrθ型、2つ目および4つ目は単軸、3つ目は1軸アームである
- ワークの把持は、単純ながら誤差を許容できる機構となっている

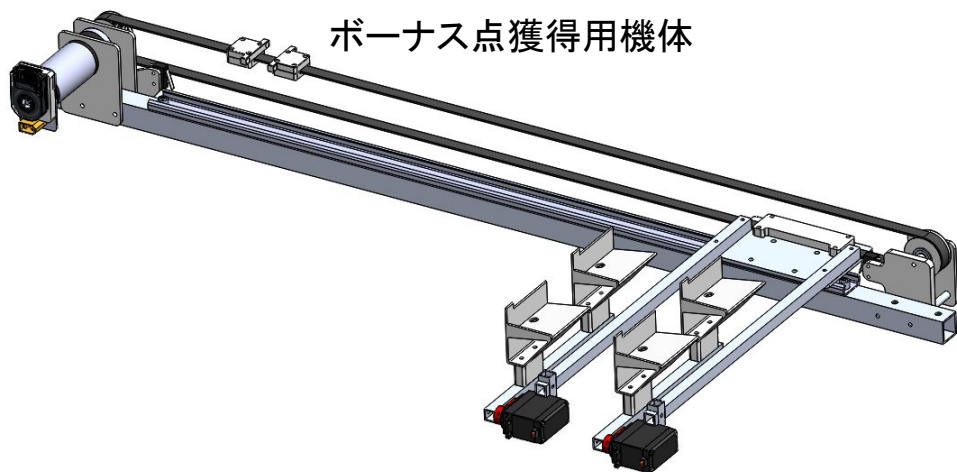
ユニット構成

ワーク把持部の拡大図

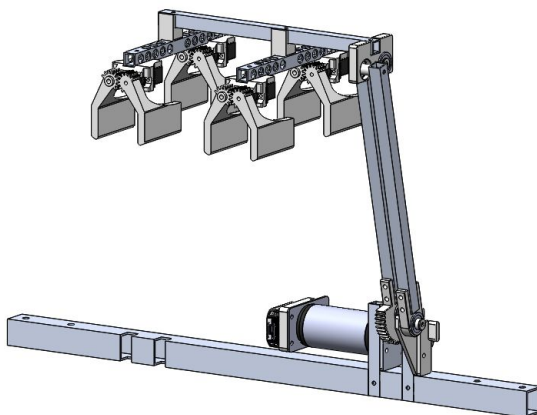
ワーク回収用機体



ボーナス点獲得用機体

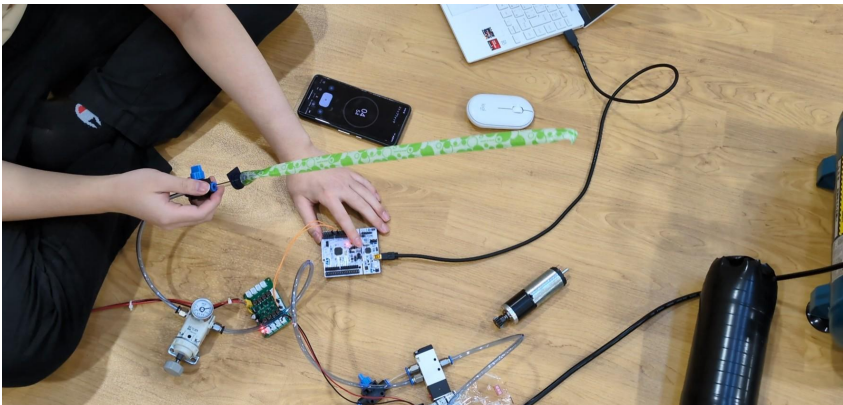


高速回収用機体

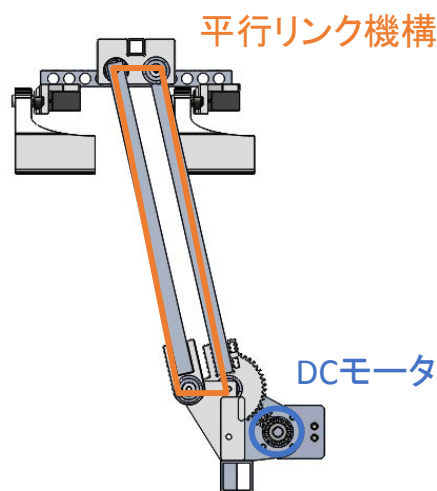


詳細

妨害機構には吹き戻しを用いる事により、軽量で省スペースな機体となる予定



高速回収機体には平行リンクを採用する事で、アクチュエータの削減を行なった



ボーナス点獲得用機体の GUI (開発中の様子)

