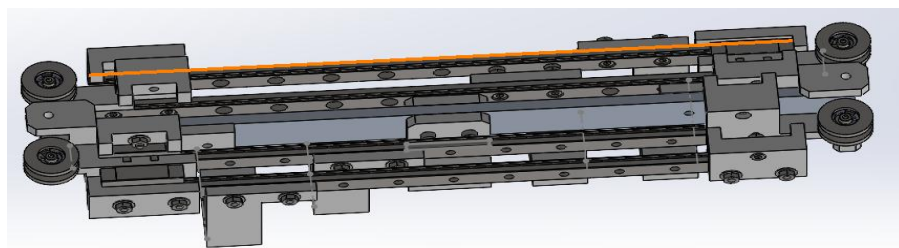


コンセプト

- ・ ロジャーアームによる柔軟なワークの取得！
- ・ LEGOで作った6軸多関節ロボットによる加点エリアへの安定したワークの挿入
- ・ ボーナス条件の達成を優先！

ロボットの特徴

- ・ LEGOで構成された6軸ロボットが、多方向の動きを実現！
- ・ エンドエフェクター（ロジャーアームによるワークの取得機構）をx軸、y軸、z軸によって、エンドエフェクターをワークを取得できる特定の位置まで移動！



ユニット構成

詳細

< 6軸多関節ロボット >

- ・ 全軸にウォームギヤを採用し、出力軸からの逆転を防止。高減速比によりトルクも向上。
- ・ ウォームギヤとターブルギヤの間にデファレンシャルギヤ等を挿入することで、入力軸との接続を機械的に切り、手動での細かい操作が可能。
- ・ 第6・5・4軸で、非動作軸が連動して回る問題を、制御プログラムにより補正。

< エンドエフェクター（ロジャーアーム機構） >

- ・ ロジャーアーム機構で全種類のプチアソートを個別に獲得可能加点エリア・自軍エリアの幅に対応し、あらゆる配置に柔軟に対応。
- ・ 安定性がアームよりも高い吸盤によって、ワークを持ち上げる。

