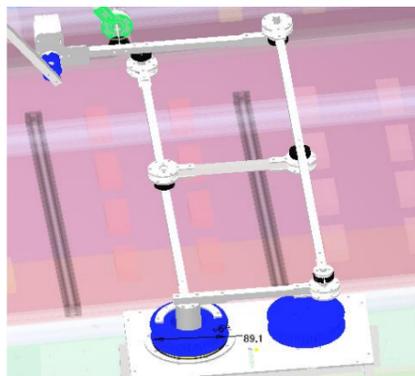
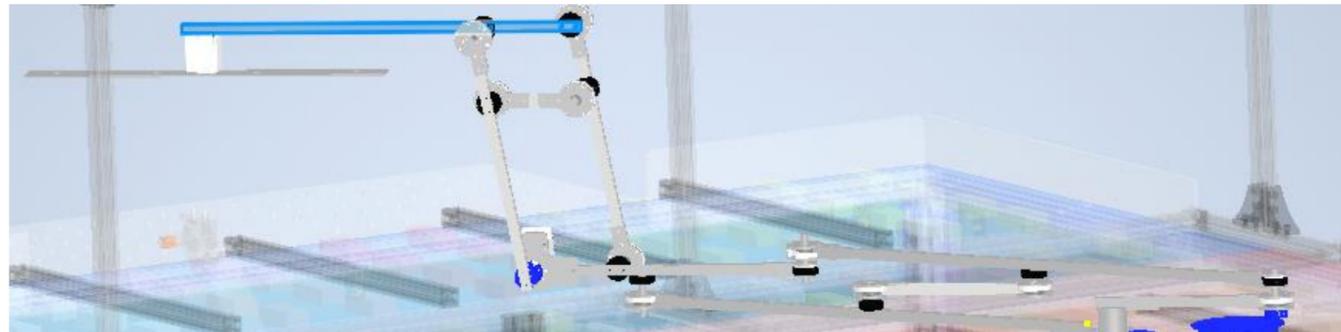


コンセプト

- 水平多関節ロボットを基盤としたリンク機構ロボットにより高速なワーク回収を目指す。
- 4個取りハンドにより効率よくボーナス獲得と敵の妨害を行う。
- ボーナス用整列機構によってワーク取得動作とボーナス用整列動作を分離し効率化を図る。
- 整列機構には一時的な保持性能も持たせボーナス獲得までの流れを円滑にする。

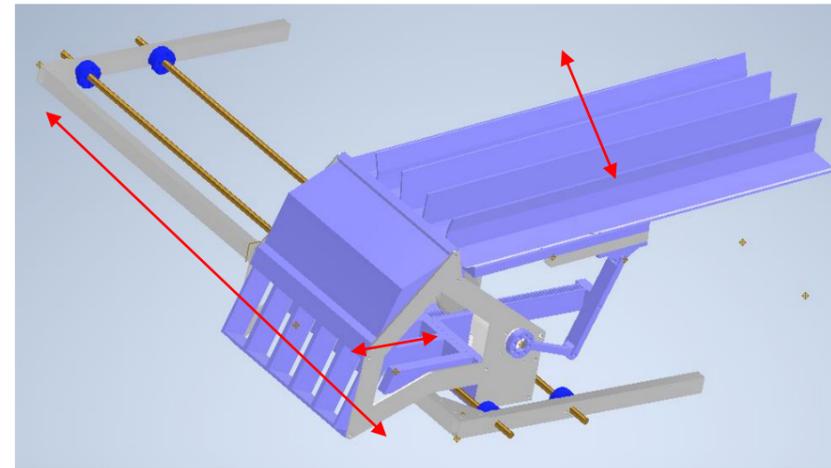
ロボットの特徴



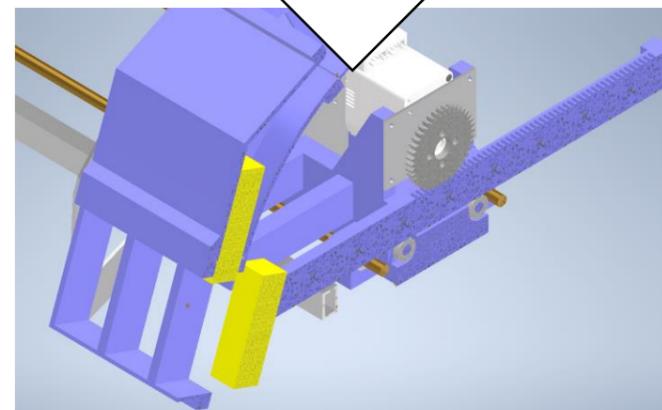
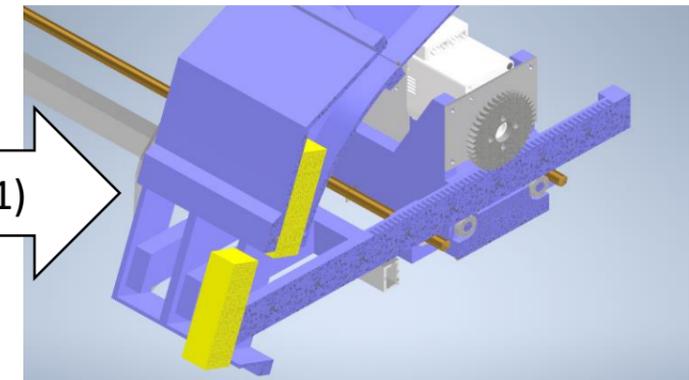
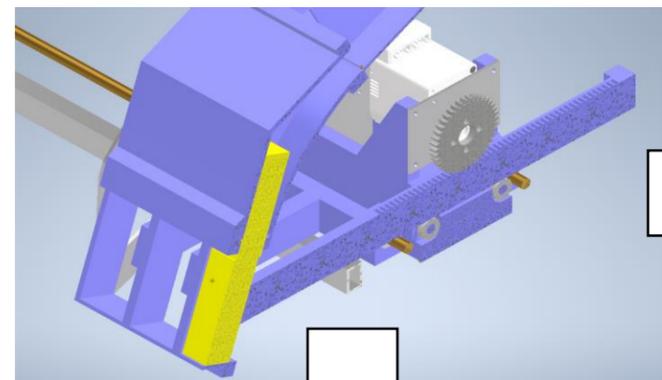
**アーム**  
 水平方向の移動と垂直方向の移動にそれぞれ1つずつ平行リンクを使用し、サーボモーター等を使用して動かす。  
 リンク機構の利点として、上下動の際に直動と違い可動範囲すべてに機構を作らなくても済むことと、水平移動で縮めた際に後ろに機構が突き出ないことがある。  
 アームの先端にはモーターで動く簡易的な真空ポンプを使い、吸着するアームを付ける。  
 このアームでワークを取り、その後整列機構にワークを流してボーナスの獲得を狙う。

ユニット構成

詳細



**整列機構**  
 アームからワークを受け取り、ボーナスエリアに向けて並べて押し出す。左図では横方向にしか移動できないが、上下動もできるように改良する予定である。



サーボモーターによってワークをボーナスエリアに押し出す(1)。ボーナスエリアがいっぱいの場合や残り時間が少ない場合、押し出し機構を逆に動かしてワークを背面から排出する(2)。