

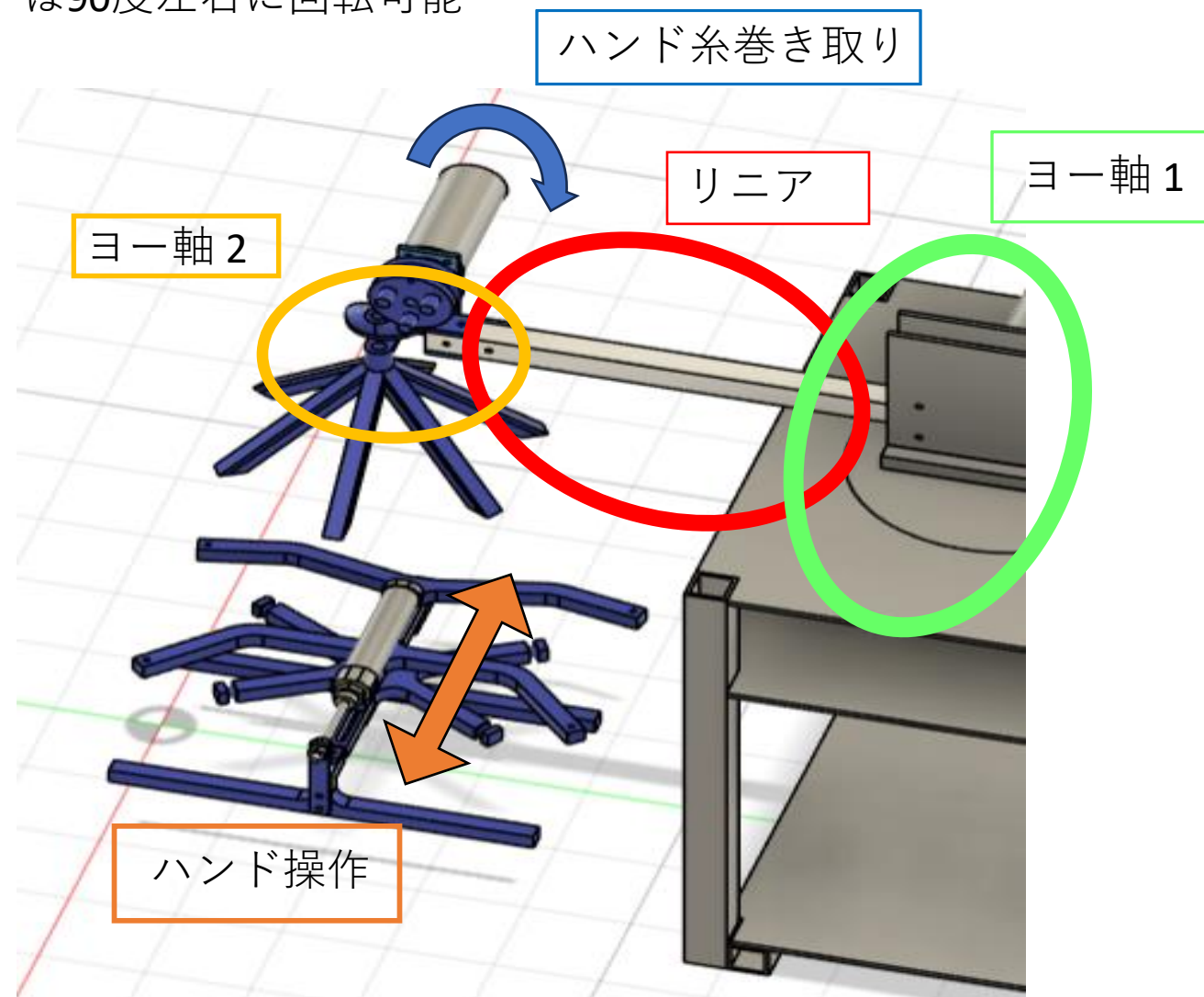
コンセプト

- まるで操り人形のように、ハンドを糸で吊って操作するロボット
- 軽めの素材を使い、全体の重量が軽く出来ている
- 今回はボーナスを狙わず、安定して得点エリアにワークを運ぶことを目指す！

ロボットの特徴

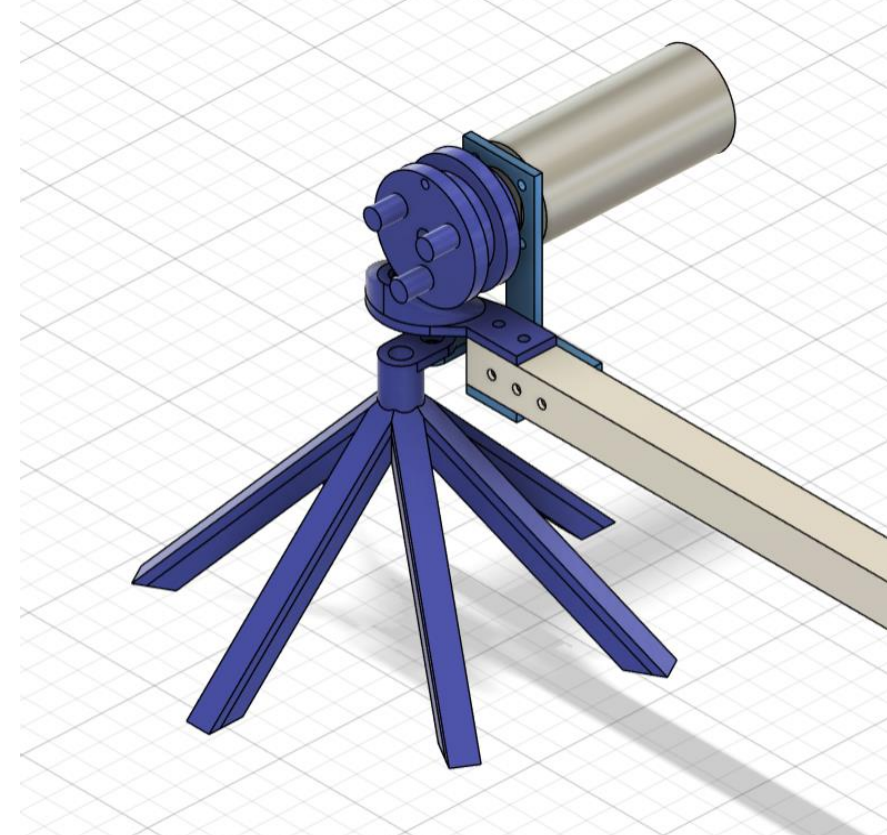
- ハンドに輪ゴムを使うことでワークを優しく、安定して掴むことが出来る
- アーム部分で6本の糸を使い、安定したハンド吊り下げ、ハンドの衝撃への強い耐性などを実現
- ハンドは90度左右に回転可能

ユニット構成

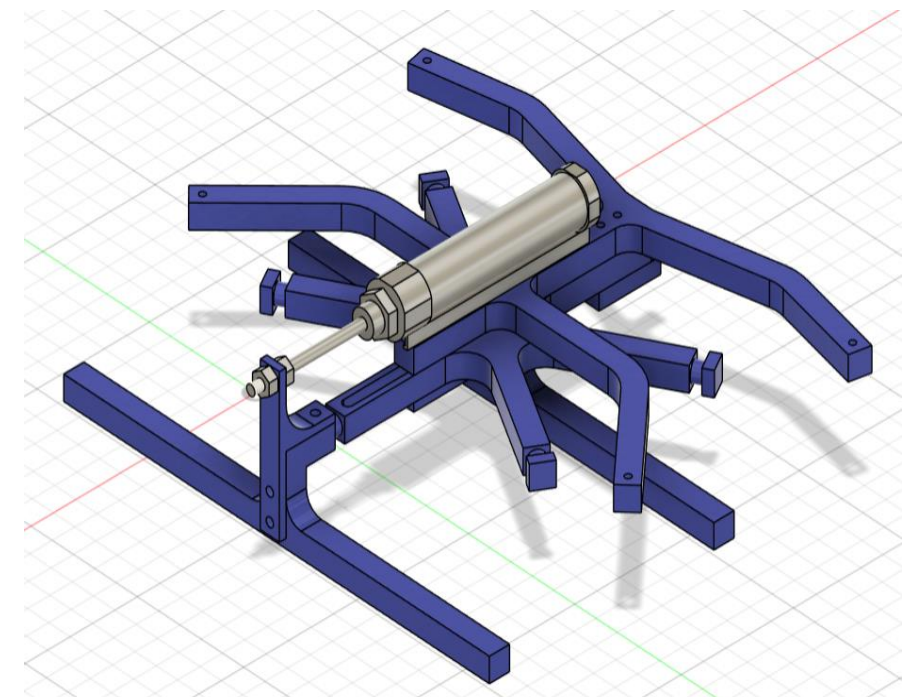


詳細

- 糸は垂直に垂らせるように設計
- 2つの機構は相性が良く、重量も軽め
- ハンドのアクチュエータは1つだけ



アーム「斜めマリオネット」



ハンド「安ゴムハンド」