

コンセプト

- ・ 今までの知識、今回制作にあたり得た知識の集大成を見せる。
- ・ 超高トルクモータとアクチュエーターを使用したハイパワーロボットアームですべてのワークのボーナスポイントを達成させる。
- ・ VR空間で視覚的に操作し、あたかも自分がロボットのような操作方法！
- ・ チーム内での連携プレイで初参加、初優勝。
- ・ 『いただきますは勝ってから。』

ロボットの特徴

【ロボット紹介】

- ・ アソートキャッチ用スライドアームロボット（試作中）
- ・ アソート輸送用ベルトコンベア（図2）
- ・ アソート収納用アームロボット（図1）

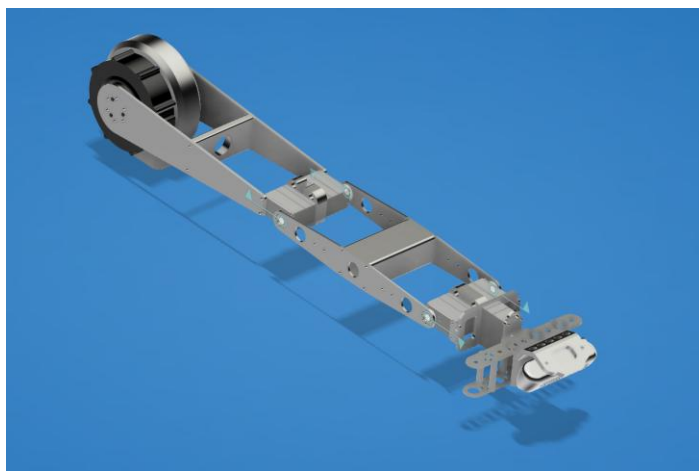


図1 アソート収納用アームロボット

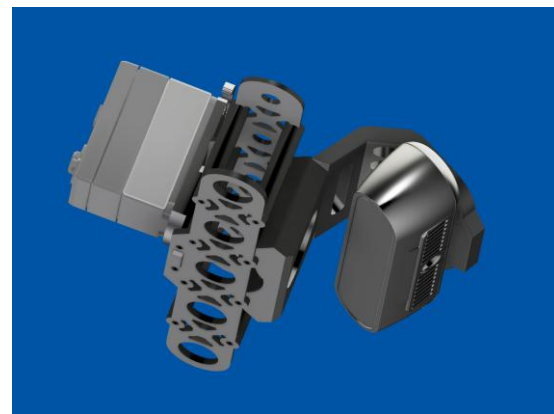


図3 カメラで視覚的に

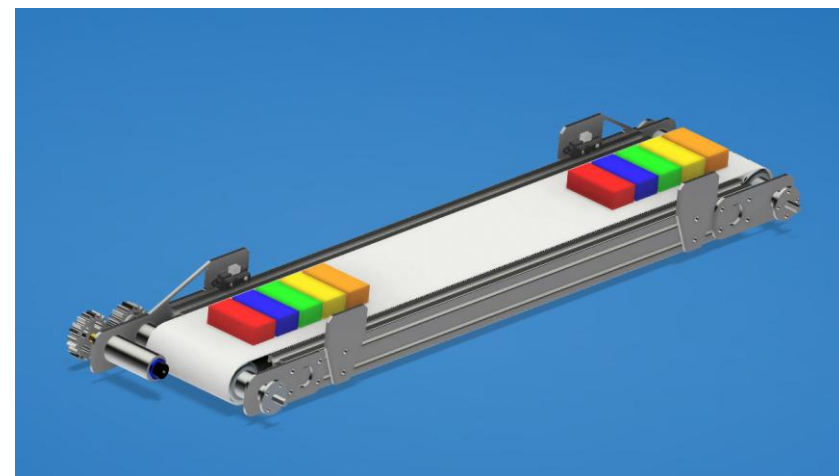


図2 ベルトコンベア

詳細

【機能紹介】

- ・ アソートキャッチ用スライドアームロボット

→ステージに並んでいる「プチアソート」を五個の吸盤を先端に付けたスライド付きロボットが腕を伸ばし一度に5個をキャッチしてベルトコンベアにのせます。

- ・ アソート輸送用ベルトコンベア

→スライドアームロボットが置いた一定間隔の「プチアソート」を収納棚側のステージまで運びます。全自動の為、二人しかいない操縦者の右腕になる。

- ・ アソート収納用アームロボット

→ベルトコンベアが運んできた「プチアソート」をアームロボットでキャッチします。このアームロボットは近藤科学のサーボモータで3軸と高トルク減速機のアクチュエーター1軸、回転モータ1軸の構成です。操作方法是VRを使いアームの先端を視覚的に見ることができる。また別視線でアームよりも高い位置からVRのジャイロセンサーを用いてカメラの視点も変更できます。また、操作はコントローラではなく実際に稼働するロボットよりも小型なアームロボット（同じ構成）を用いてマスタースレーブで操作します。