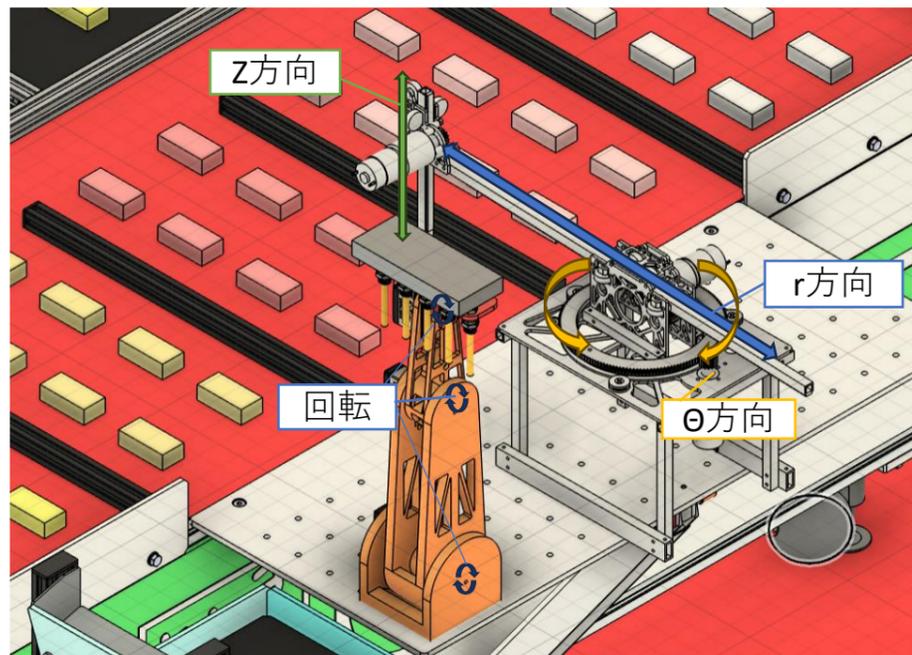


コンセプト

- ・吸着機構でワークを運び、**2つのロボットアーム**でボーナス得点を狙う！
- ・軽重量で素早く1つずつ運搬する！

ロボットの特徴

- ・アーム1でフィールドに設置されてるワークを1つずつ吸い取り、アーム2に渡す。
- ・5つワークが揃い次第アーム2でボーナスエリアに運び、シューティングする。
- ・アーム1とアーム2は別々のコントローラーで操作するため、効率よくアームの回収とシュートを行うことができる。



ロボット全体イメージ図

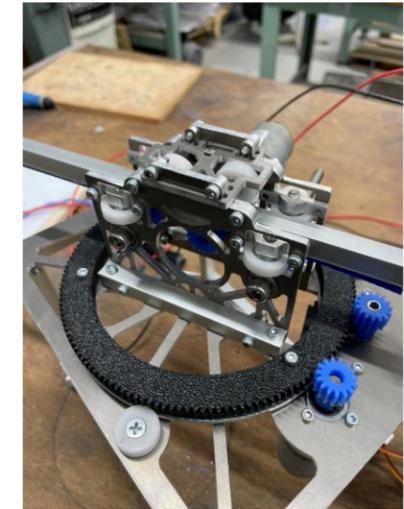
ユニット構成

詳細

- ・アーム1はサークルで汎用化されてるアームを用いる。
rθzの機構ですべてのワークが届くようになっている。

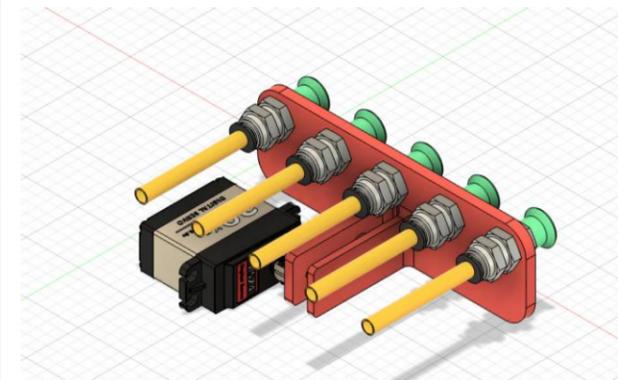


rのラック & ピニオン機構

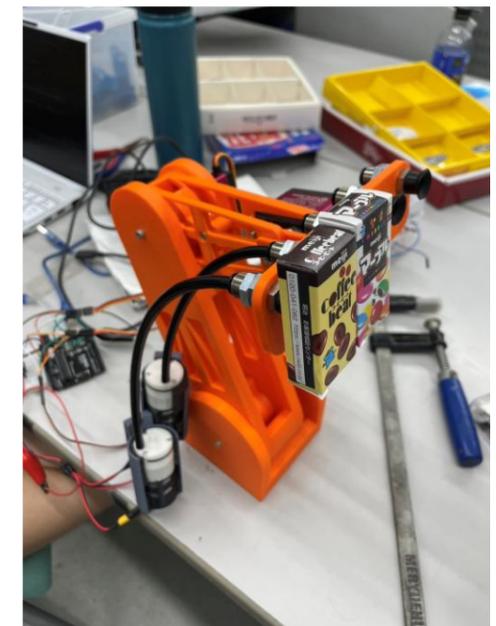


軸の回転機構

- ・アーム2は2つのサーボモータの角度制御をすることでz方向の2地点を指定し、もう1つのサーボモータで水平を保つ
- ・吸着には、定格12Vの真空ポンプを用い、0,1制御で保持とシュートを行う。



アーム2のハンド



吸着してる様子

大会までにアーム2の横移動を可能にし、さらなる
得点獲得を目指す！！