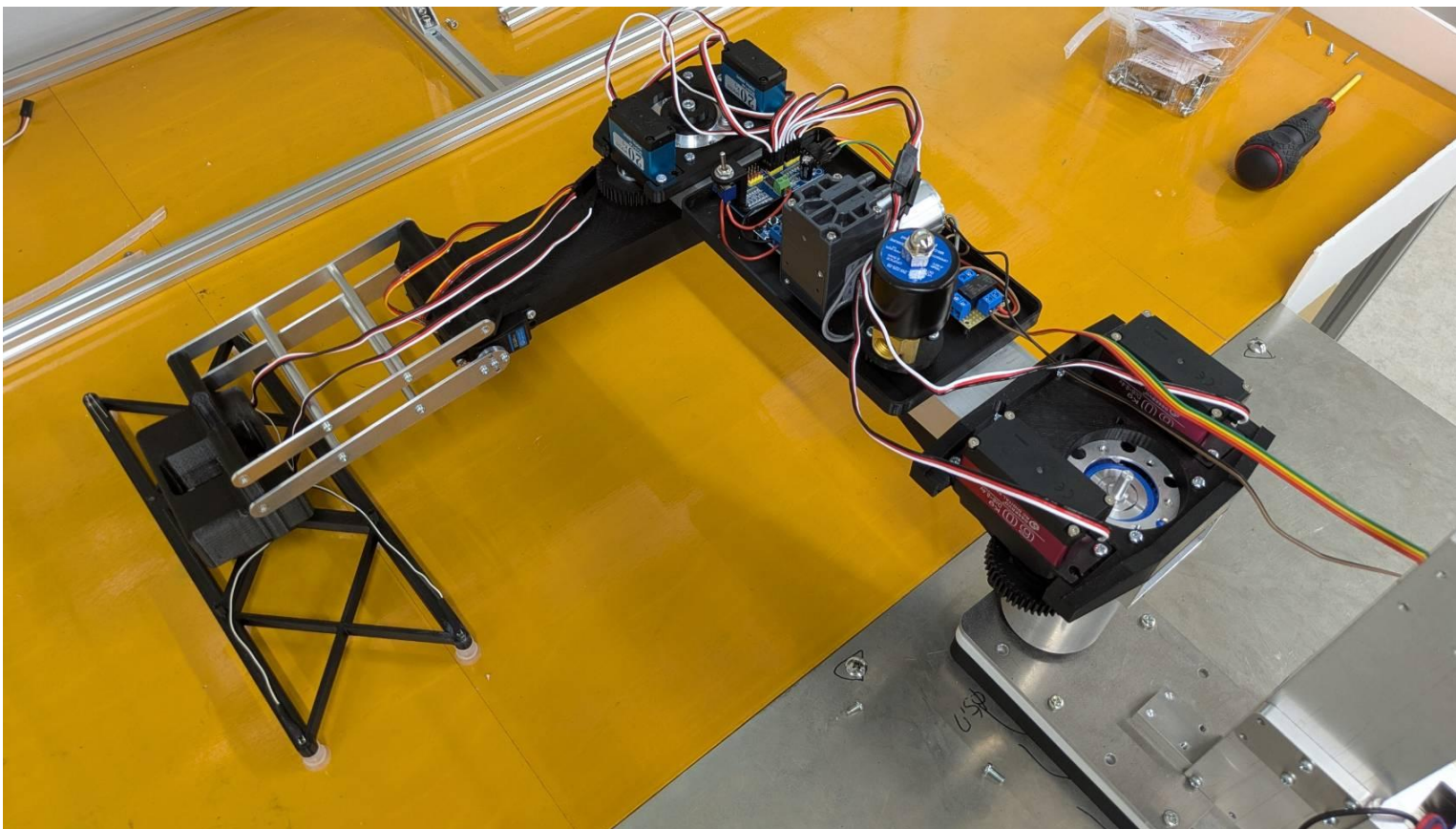


コンセプト

ワークを1種類ずつ8個同時に取得できるマシン
人間の腕のようなアーム機構を採用している
すべてのワークを取得することを目標にしている

ロボットの特徴

ポンプによってワークを吸い付ける
ポンプのため動作の速さが特徴
コントローラから自作し、複雑になる操作でもわかりやすくなるようにしている



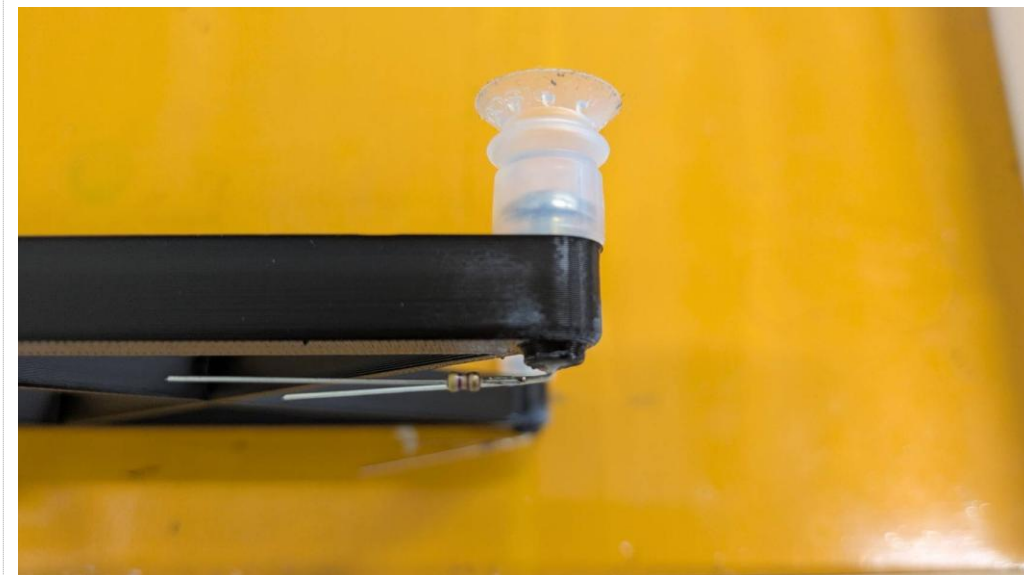
ユニット構成

詳細

吸盤にポンプを接続し、合計8個のワークを同時に取得しながら、電氣的に開閉し、瞬時にワークを離せるようになっている



吸盤の固定用のねじに穴をあけ、LEDを通すことで光を出し、どこに吸盤が下りるのかを分かりやすくしている



人間の腕のような構造にしているため、制御は難しくなったが、様々な場面にも対応できるような構造になっている