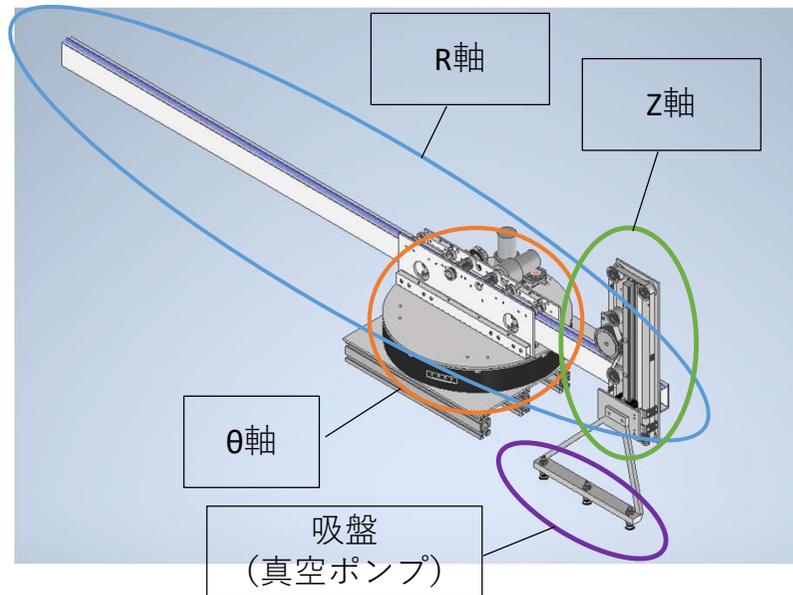


コンセプト

- 機構はシンプルな内容を採用！
- 制御にこだわり自動制御・振動制御でスムーズな動きを目指す！

ロボットの特徴

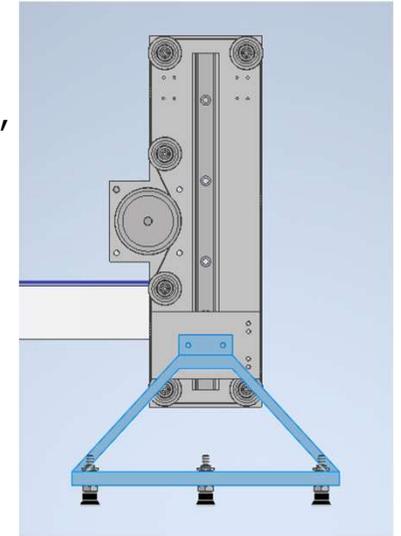
- **シンプルな機構を採用**
制御にこだわり、自動制御・振動制御によってスムーズな動きを実現！
- **複数ワークを同時にキャッチ可能**
吸盤を用いて最大3つのワークを同時に把持。
- **拡張性のあるハンド設計**
制御しやすい形状に変更可能で、用途に応じた拡張が容易。



詳細

<ハンドリングの様子>

- 吸盤でワークを最大3つ同時に把持。
- 制御しやすい形状にハンドを変えるため、拡張しやすい設計とした。



<自動制御>

- 各モータとセットで設置したエンコーダで操作量を把握する。
- 画像認識でワークの位置を把握する。現状色による単純な識別（下図）だが、文字・絵柄による認識を目指す。
- 共通エリアの相手のロボットに触れない、審判の手に触れないなど安全なロボットを目指す。

