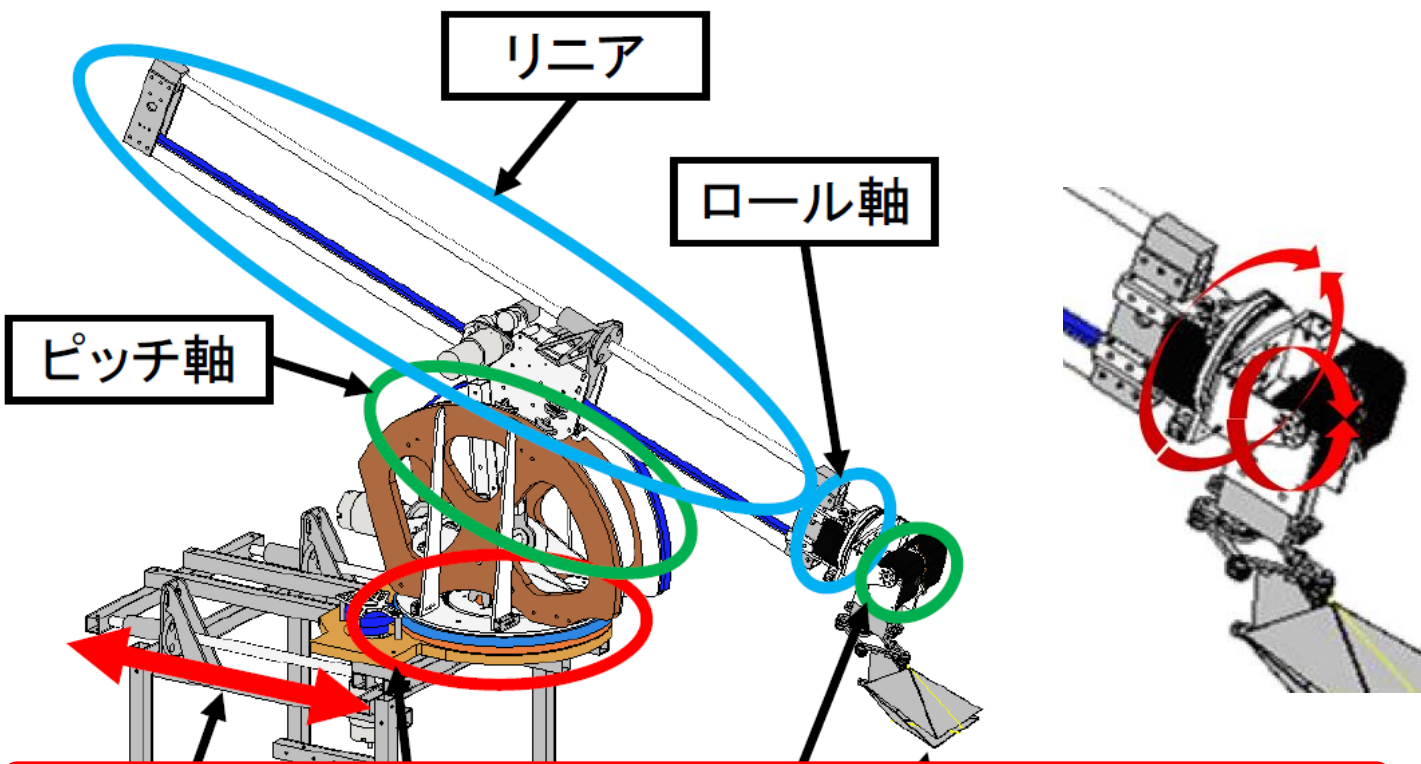


- どんなワークや課題に対応できる汎用マニピュレータを目指す！
- 相手チームの最高得点をおさえるために、共通エリアワークは積極的に取得！
- 共通エリアワークを相手チームにわたさないために
 - 最短で進入条件達成を目指す
 - 進入条件達成後は共通エリアワークを優先的にハンドリング
 - 自エリアまで運ぶ
- 個数よりもボーナス条件達成を優先！

ロボットの特徴

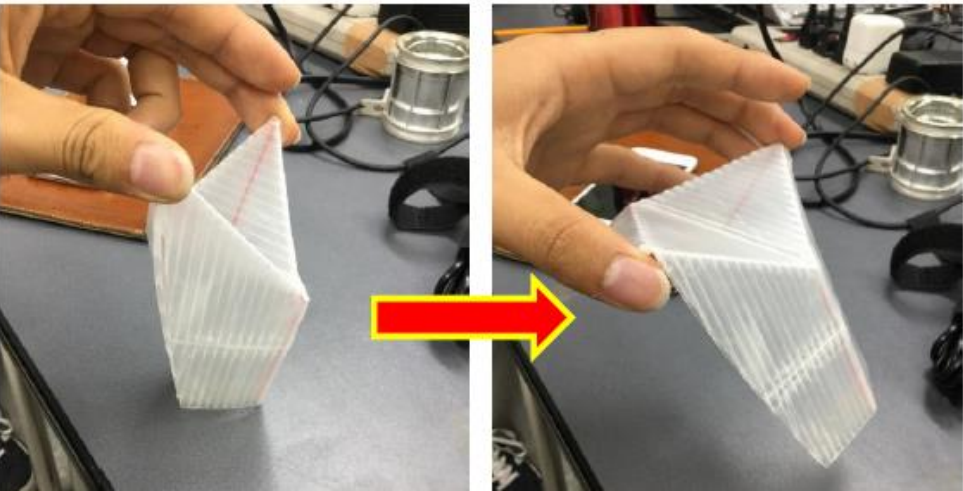
ユニット構成

- 折り紙によるチャック機構を採用！
- しなやかな材料を用いて様々な形状・姿勢のワークのハンドリングを実現！
- アクチュエータの出力次第で2 Lの水入りペットボトルを持ち上げ可能！

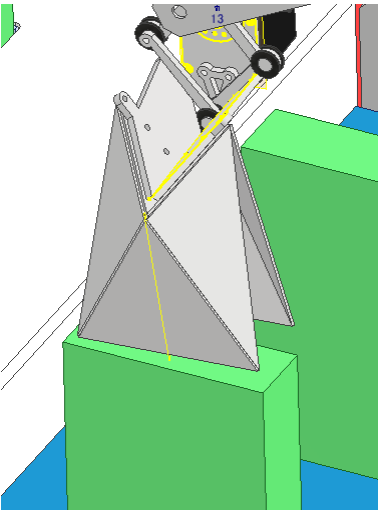


全体像がわかる内容を記述ください！

<ハンドリング方法>
折り紙ハンドを、サーボモータ駆動の4節リンク機構にて開閉。



ワーク把持の様子



審査員にアピールしたい内容を記述ください！
この一枚に収まるようにまとめてください！

展開

ヨー軸

延長リンク軸