

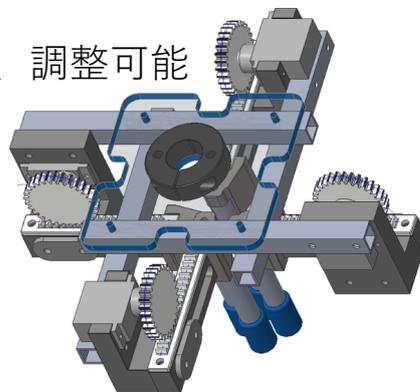
基礎研究D班中間発表 Mr. TUKAMU

牧野寛樹 中井一颯 榎井裕貴
筒井亮汰 小林靖典 服部舜

1

グリッパの概要

- 寸法：234mm×234mm×114mm
- 素材：PLA、アルミ
- 動力源：サーボモータ
- コンセプト：把持安定性、調整可能
- 駆動：ラックピニオンを用いた直線動作



2

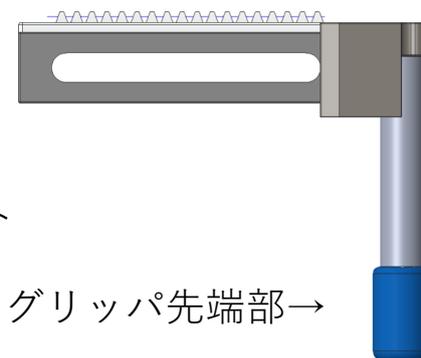
グリップ先端

先端部の表面加工

- ・液体ゴム（アクリル樹脂）

代替案

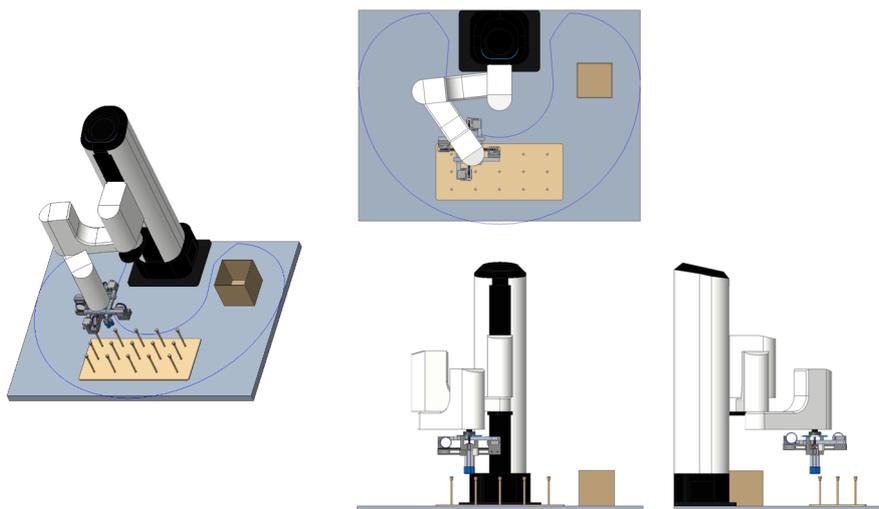
- ・滑り止めシート
- ・ジェル状粘着マット



グリップ先端部→

3

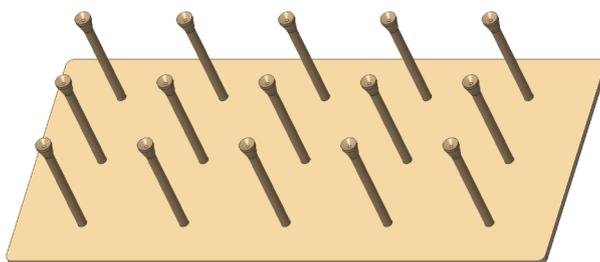
把持フィールド



4

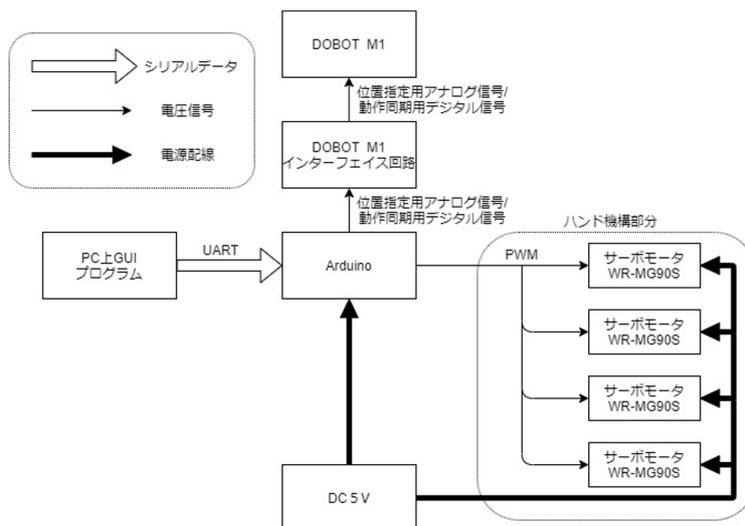
設置台

ゴルフティーを中心間隔68mmで四方3行5列に配置
板はMDFを使用

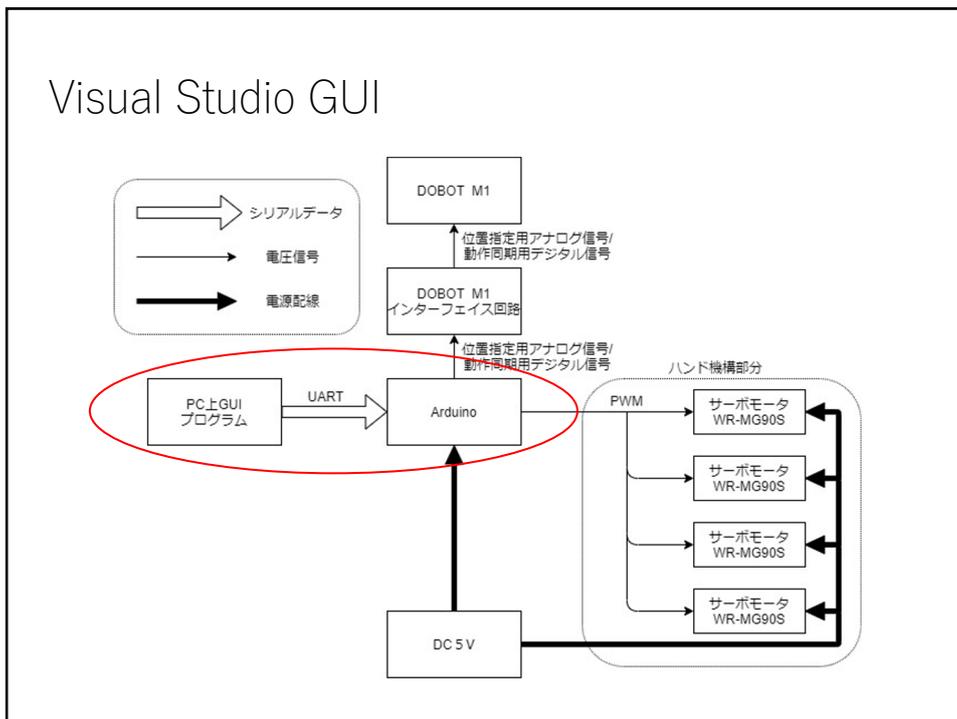


5

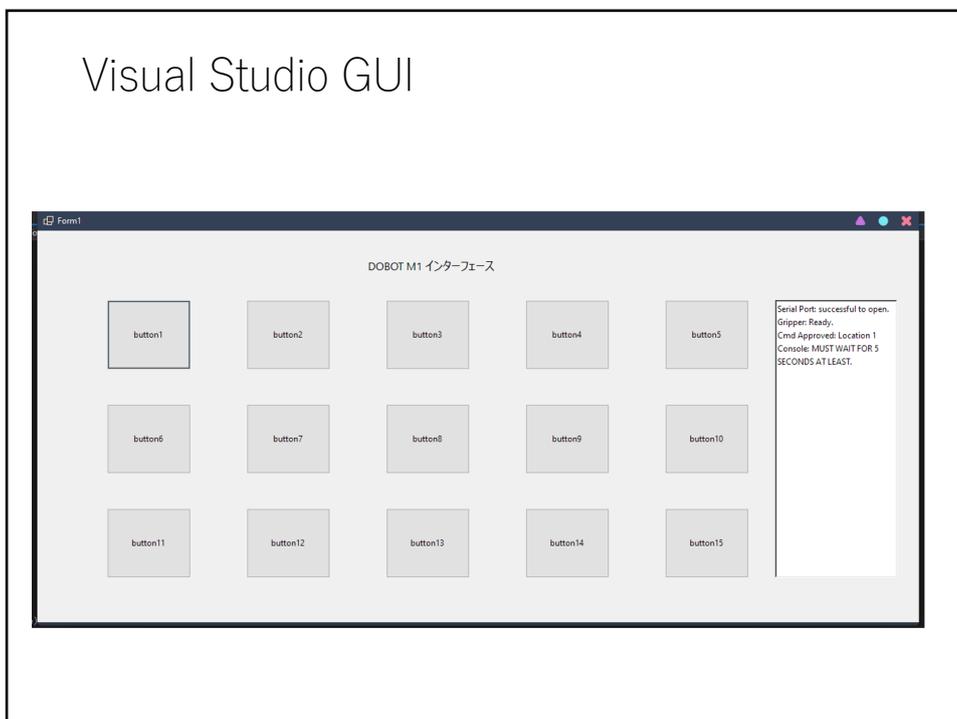
システム構成図



6



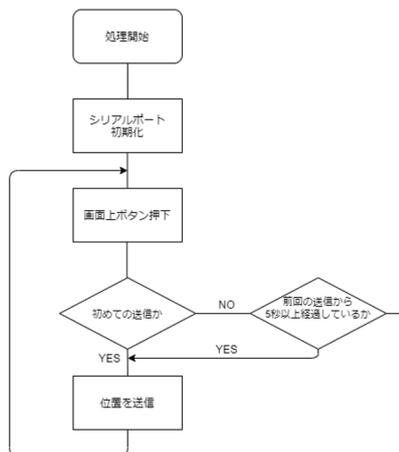
7



8

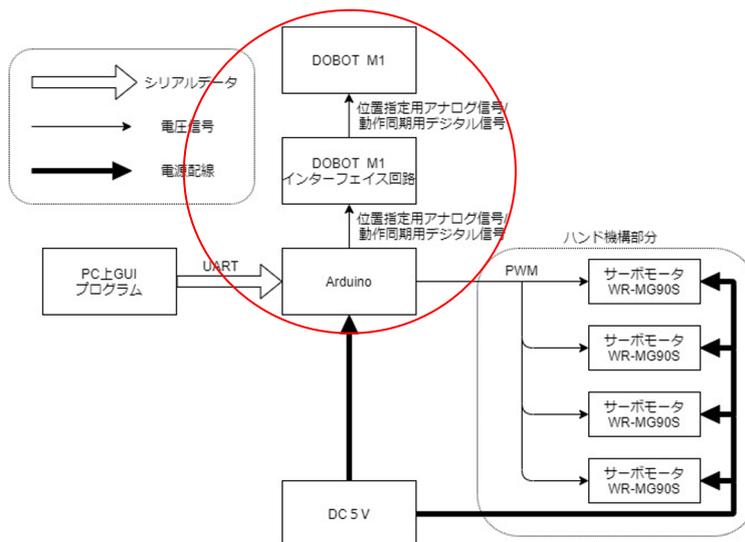
GUI側フローチャート

- ・ ボタンは15個
- ・ 連続で押したとき動作しない



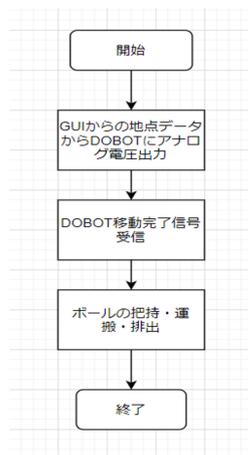
9

DOBOT-Arduino通信



10

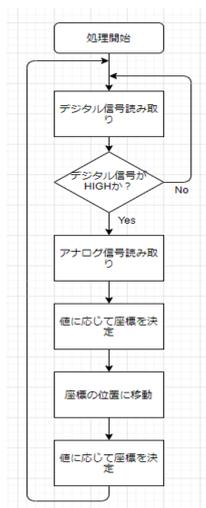
DOBOT-Arduino通信 (Arduino側)



フローチャート

11

DOBOT-Arduino通信 (DOBOT側)



フローチャート

12

予算概算

大区分	小区分	費用 (円)	小計	合計
機械系	基本構造部材 (MDFなど)	3000	11850	12850
	駆動機構部品 (モータ)	850		
	雑品 (液体ゴム、ナット、ワッシャ)	8000		
電気系	配線	1000	1000	