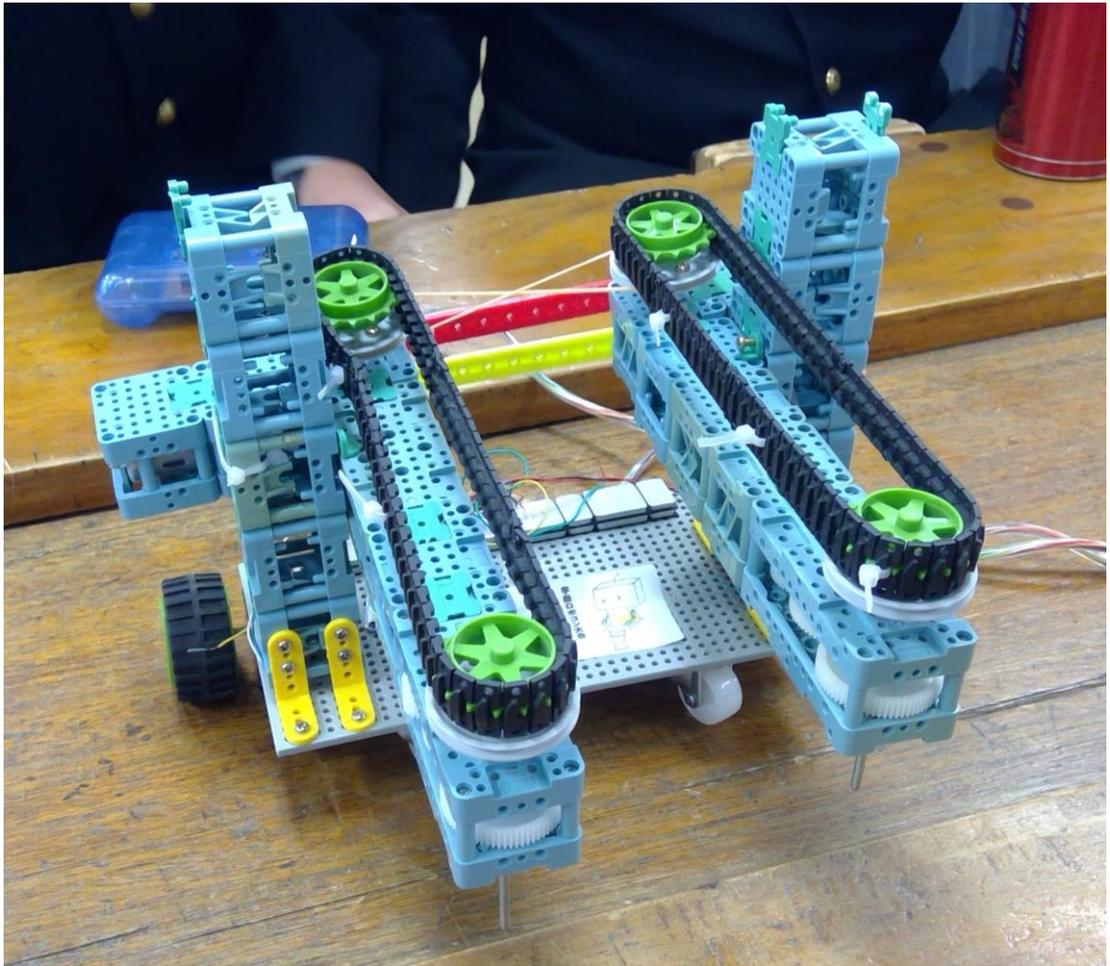




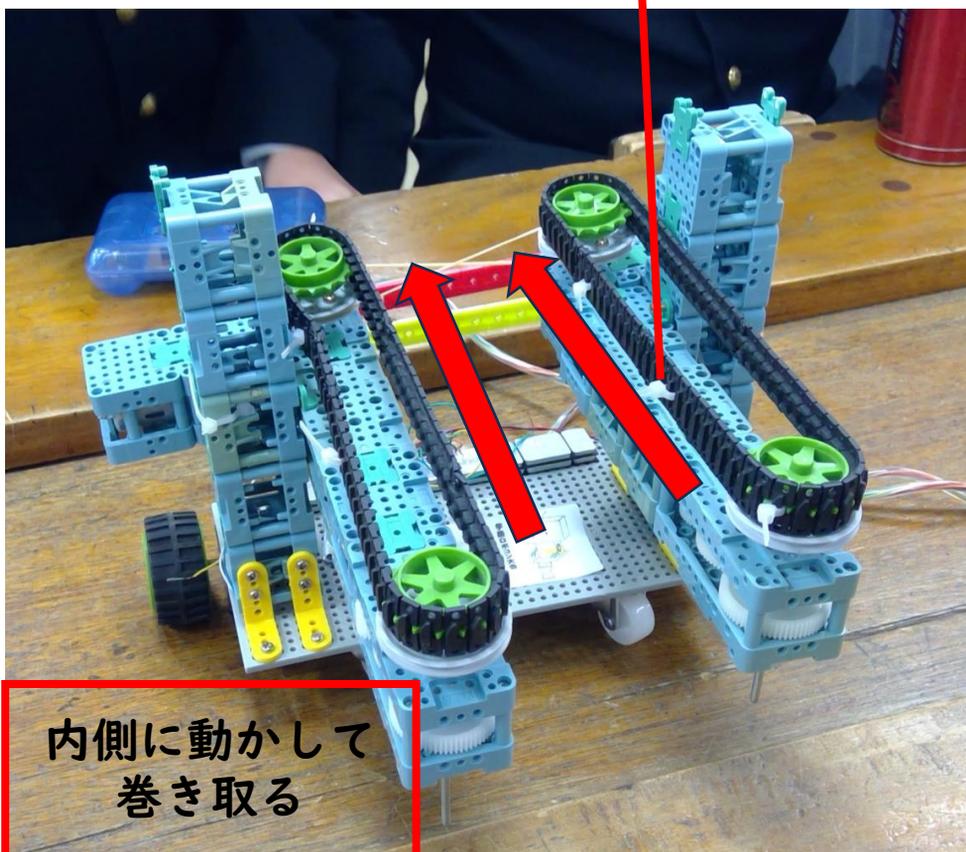
# ロボットの全体像



# 建築資材の回収

ベルトコンベアを向かい合わせに設置し内側に動かすことで建築資材をまきとることができる。その際、ベルトコンベヤの下の床が邪魔になるので、ベルトコンベヤはできるだけ前に取り付けた。間隔が合わないなので結束バンドを利用して微調整をする

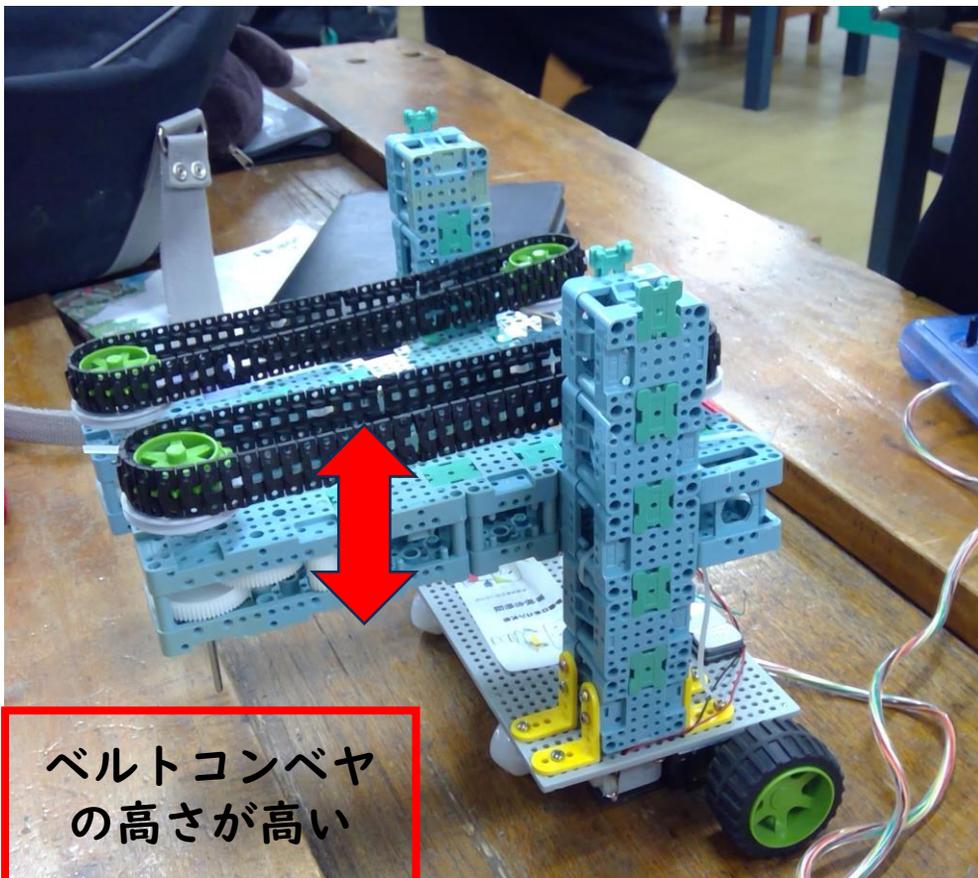
結束バンド



内側に動かして  
巻き取る

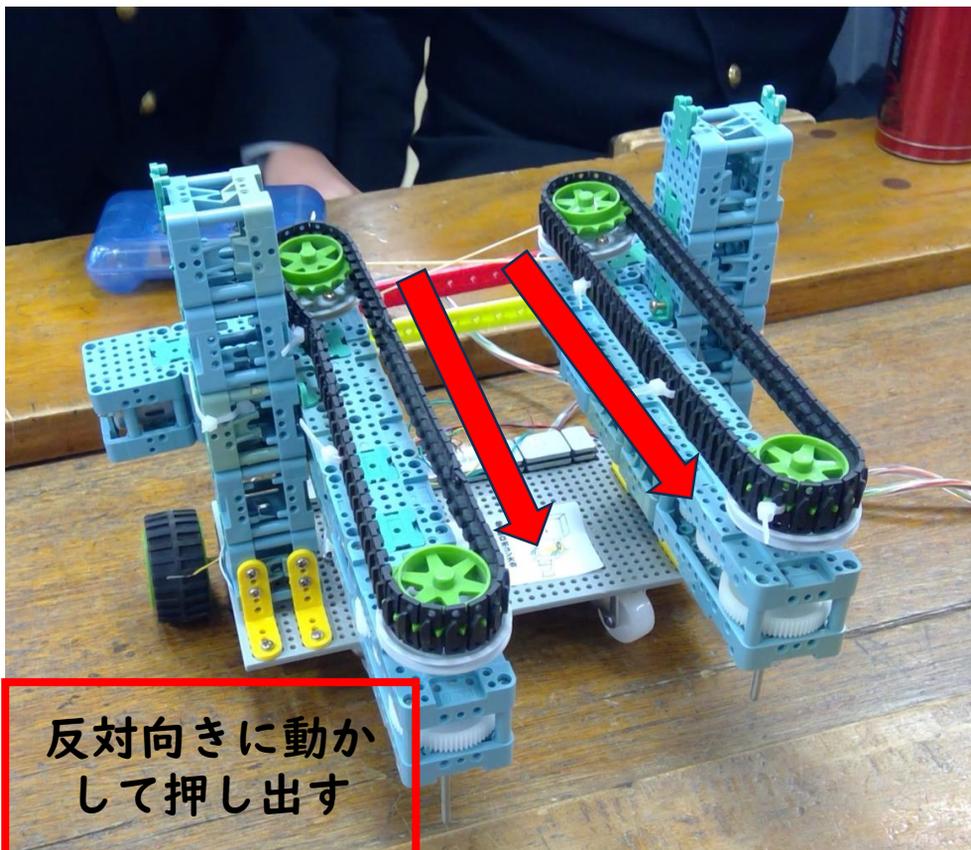
# 建築資材の持ち上げ

ベルトコンベアの高さをあらかじめ設定しておく。ベルトコンベアのまき方を自在に変えることで、建築資材の高さも調整することができ、持ち上げも自由自在に行うことができる。ベルトコンベアの高さが高いため、安定して運ぶことができる。



# 建築資材の設置

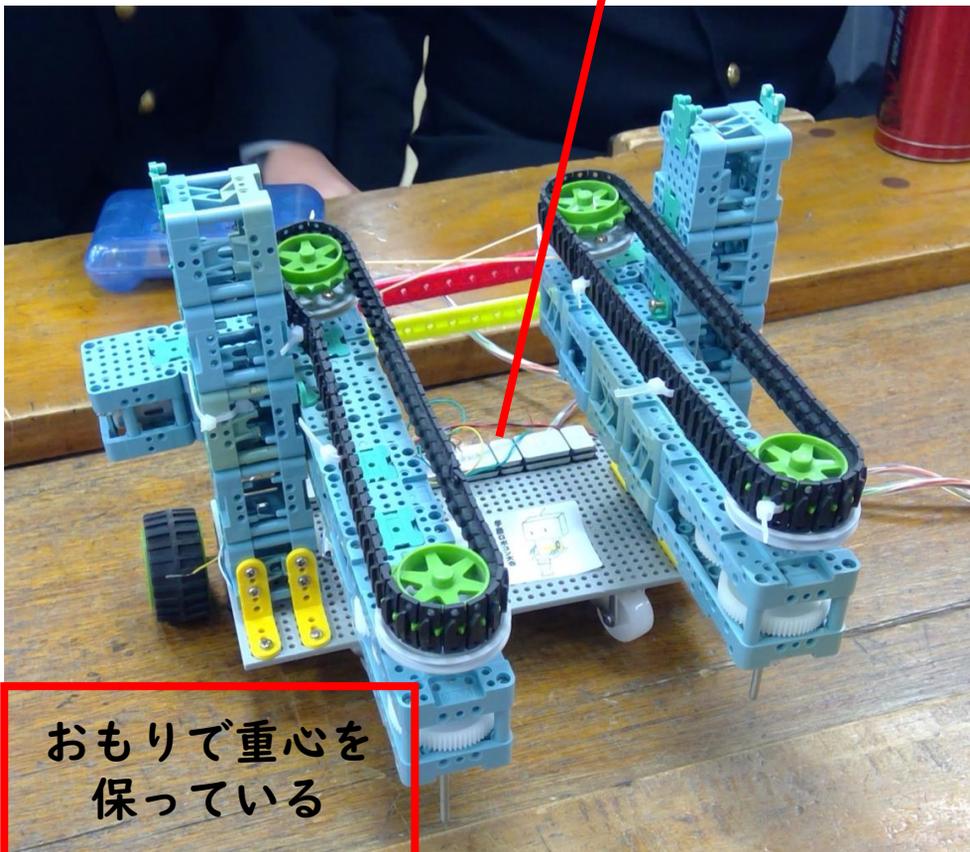
回収時に巻き取ったベルトコンベアを反対向きに動かすことで建築資材を押し出し、設置することができる。ベルトコンベアの長さが長いので、回収時に2つ同時に取ることができる。また、押し出す加減もコントローラーでの調整が可能なので、2つもっていても一気に押し出してしまふことはなく、一つだけの保持も可能である。



# 工夫点

ベルトコンベヤ部分が前に突き出していて重いため、重心が保てず最初は倒れてしまうことが多かったが、おもりを後ろに取り付けることで重心を保つことができるようになった。

おもり



おもりで重心を  
保っている