

チーム : YGN-SKOTS

レポート I

ロボット

このロボットは、群馬県立伊勢崎工業高校 機械研究部の部員が設計、製作をしたもので、3つの機構を搭載しており、それぞれが狭山茶、川越サツマイモ、深谷ネギの搬送を担い、センサーや時間制御などで自立走行することが可能。



狭山茶

狭山エリアの茶畑に並べた3つの狭山茶（ゴルフボール）を同時に保持し、茶屋に乘せることができる

〈機構説明〉

ロボット側面のクレーンで機構を降下し、2対のプレートを展開。狭山茶を保持後茶屋に近づき、保持を解除する。



チーム : YGN-SKOTS

レポートⅡ

サツマイモ

川越エリア端のイモ畑に並べられた5本のサツマイモ（1000mlペットボトル）を同時に最大3本まで保持し、ロケット台に設置されたネギと組み合わせることができる

〈機構説明〉

吸盤が3本の連結アームに固定されており、ロボットをイモ畑に移動するとともアームを展開。イモ畑に並べられたサツマイモにロボットごと前進し吸盤で吸着。ロケット台に向かいながら機構全体を180度回転させ、ネギと組み合わせる。



深谷ネギ

熊谷・深谷エリアのネギ畑に並べられた5本のネギ（500mm塩化ビニル管）を同時に最大3本まで保持しロケット台に挿すことができる

〈機構説明〉

機構の支持パネルに固定されたグリップハンドでネギ畑に並べられたネギを保持後、ロケット台に向かいながら機構全体を180度回転させ、保持を解除する。

