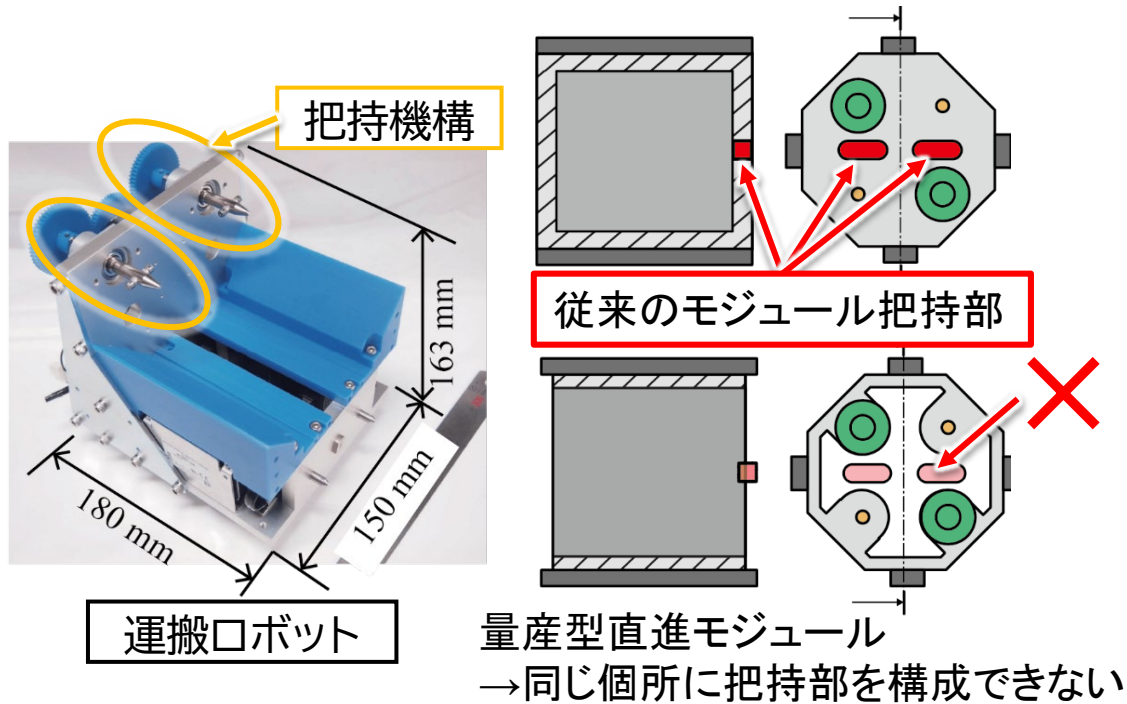


# 軌道構造体自動施工システムの3次元施工 -量産性を考慮したモジュールの確実な受け渡しの実現-

Robot Group, HEILAB  
修士1年 横村 亮太

福島第一原発廃炉作業の足場となる軌道構造体  
3次元施工実現のため**量産型モジュールに  
適合した**確実なロボット間受け渡しが必要

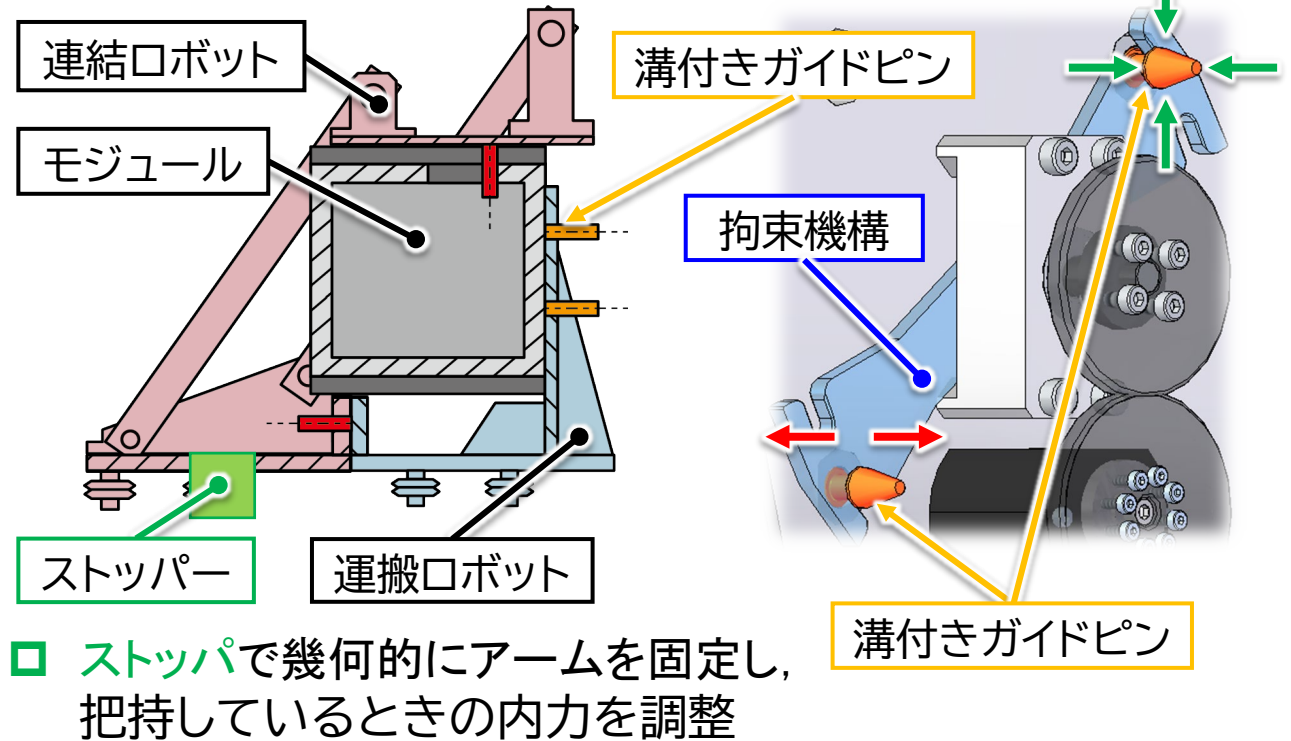


- 姿勢による荷重方向の変化によらずモジュールを拘束できる



全モジュールの共通構造であるガイドピンを  
運搬ロボットが把持し、  
連結ロボットが掴みにいく

- 連結ロボットの動作方向(スラスト)に**サブmmオーダ**の公差
- 他の方向(ラジアル)には**μmオーダ**の公差



- **ストッパ**で幾何的にアームを固定し、把持しているときの内力を調整