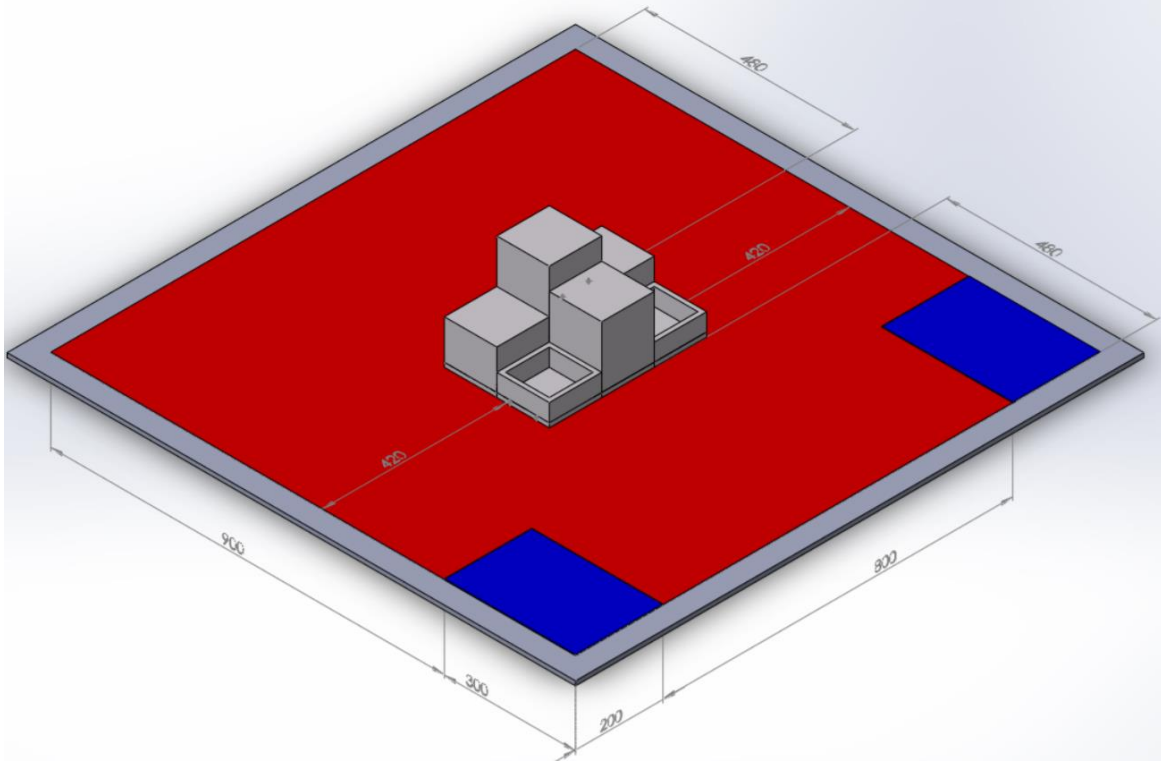


Endüstriyel Robotik Kol Ek Dosya

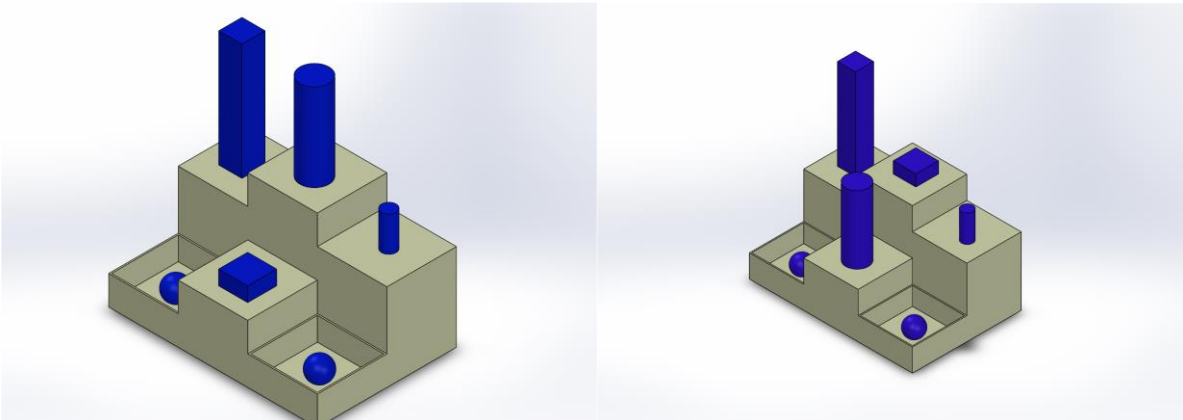
Endüstriyel robotik kol yarışma kuralları içerisinde anlaşılmayan bazı noktalara açıklık getirmek amacıyla bu ek dosyayı yayınlıyoruz.

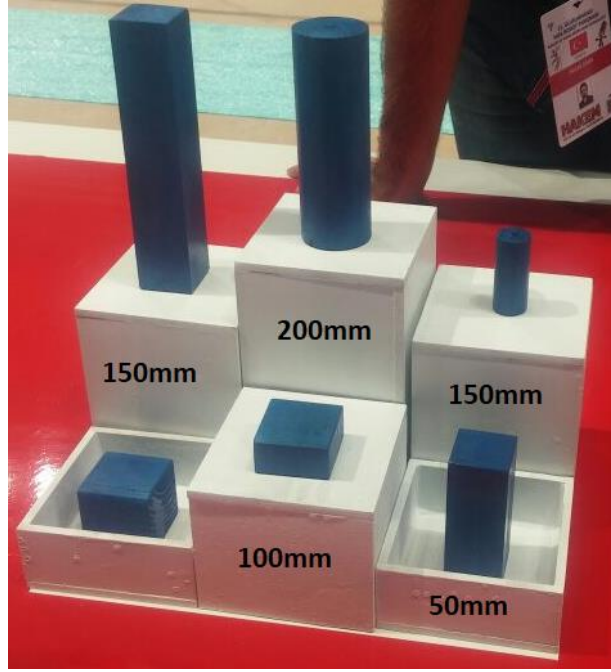
- Şekil 1’de platformun kullanılacak olan kırmızı zemin üzerindeki konum bilgileri verilmiştir. Platform belirlenen konum bilgilerine göre yerleştirilecektir.
- Kırmızı bölgeler çalışma alanı, mavi bölgeler ise nesnelerin yerleştirileceği ilk konumdur. Bu bölgelerden herhangi biri kura ile belirlenecektir. Yarışmacı robotunu kırmızı zemin üzerinde istediği alana yerleştirebilecektir.



Şekil 1: Platformun masa üzerindeki konum bilgileri

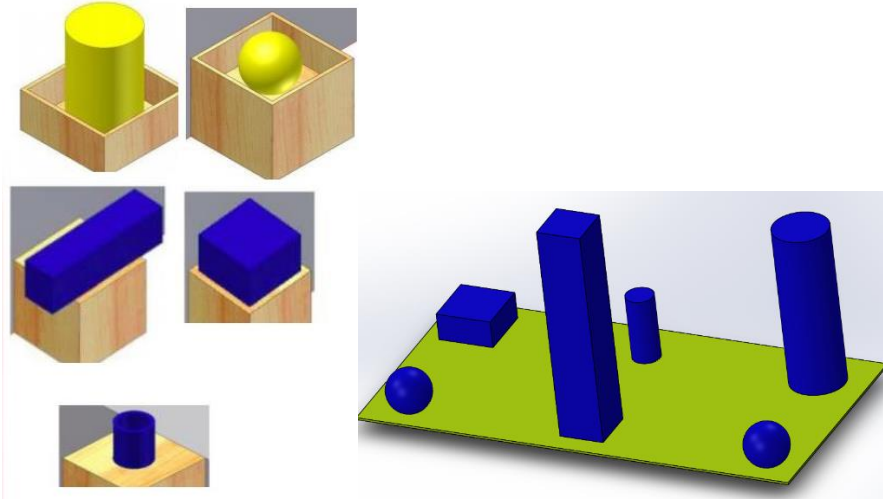
- Yarışmada kullanılacak olan tek bir platform vardır ve bu platformun ölçüleri ilk yayınlanan dosyadaki ile aynıdır.
- Platform 6 parçadan oluşmaktadır. Platform üzerinde derinlik olan kısımlar sadece pinpon topunun yerleştirileceği bölgelerdir. Onun haricindeki parçalar derinliksiz düz şekilde üretilecektir.
- Şekil 2’de örnek dizilim şekilleri verilmiştir. Şekil 2’deki ölçüler sadece yükseklik ölçüleridir, detaylı ölçüler ilk dosyada mevcuttur. (resimler temsildir)





Şekil 2: Platformun boyutları ve örnek yerleşim

- Platform üzerine yerleştirilecek olan nesnelere 5 adettir. 4 adet parçanın boyutları ilk dosyada verilmiştir. 2 adette pinpon topu kullanılacaktır.
- Derinlikli kısma sadece pinpon topları yerleştirilecektir.
- Şekil 3'de yarışmada kullanılacak nesnelere ve mavi taban üzerine örnek yerleşim gösterilmiştir. Resimler temsildir, yarışma sırasında farklı dizimler tanımlanacaktır. Sadece pinpon topların yerleri sabit olacaktır.



Şekil 3: Platform üzerine yerleştirilecek olan nesnelere

- Nesnelere ağırlıklarıyla ilgili herhangi bir bilgi verilmeyecek olup sadece 3D yazıcı kullanılarak %20 doluluk oranıyla üretileceğinin bilgisini vermek isterim.
- Yarışma alanına şebeke gerilimi çekilecektir. Daha düşük enerji ihtiyacı duyan yarışmacılar gerekli ekipmanları yanlarında getirebilirler.
- Robotun kontrolü uzaktan veya kablolu olarak gerçekleştirilebilmektedir.
- Robotik kolda, Gripper'ın açılıp kapanması bir serbestlik derecesi değildir.