**Aggregat – Gribeanordning**

Som udgangspunkt skal robotten kunne dreje hurtigt omkring sin egen omdrejningsakse, hvilket betyder at gribeanordningsaggregatet skal agere så tæt på robottens centrum så muligt, af hensyn til den øgede centrifugalkraft, som denne kommer til at skabe. Dette har bl.a. betydet at gribeanordningen blokerer for en del af displayet på EV3 CPU’en, hvilket er et kompromis.   
Da gribeanordningen skal kunne kaste flasken fra sig med så stor kraft som muligt, er det vigtigt, at gribeanordningen spænder flasken stabilt fast, så flasken ikke ’wobbler’, samtidig med at den kan slippe flasken så hurtigt som muligt, hvilket betyder, at gribeanordningen ikke må holde for meget omkring flasken. Dette er, som vist på billedet, blevet opnået ved at klemme flasken fra hver side med de sorte vinger og med så lille en anordning som muligt, sørge for at gribeanordningen ikke lader flasken undslippe.

**Aggregat – Afstandssensor**

Afstandssensoren, som er en ultralydssensor, har til formål at opdage flaskerne og er blevet placeret bag ved gribeanordningen. Hvis den er placeret over gribeanordningen vil den være placeret for højt, til at kunne registrere flasken og hvis den er placeret foran gribeanordningen, vil der ikke være plads til, at gribeanordningen vil kunne holde om flasken.