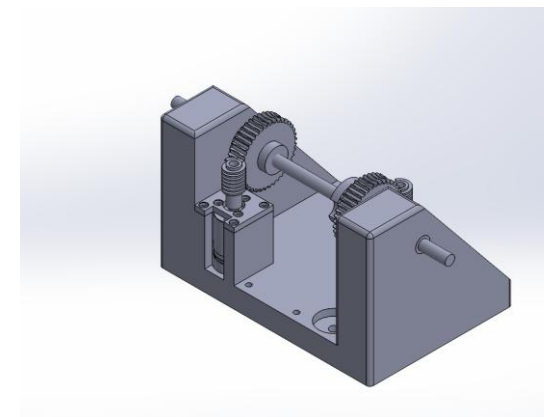


コンセプト

ワークの数が多いため一度に多くの量を回収できるようにした。回収用のアームとボーナス獲得用のアームの二つに分けると、シンプルな動作をする機構で効率化と安定化を図る。

詳細

- ・平行リンクを使用
→小さい動きで大きな動作ができる。
土台の安定性を保つため（モーターを土台に持ってこれるから）
- ・ウォームギアを使用
→モーターが過重で逆方向に傾かないようにするため（セルフロックの役目）



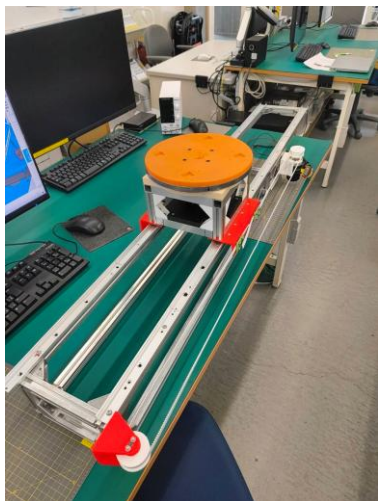
- ①ワークエリアや共通エリアからワークを取ってシューティングエリアに運ぶアーム
- ・一直線上のワークをすべて取る



- ②シューティングに運ばれたワークをボーナスエリアに運ぶアーム
- ・ワークを左右から挟む

ロボットの特徴

ユニット構成

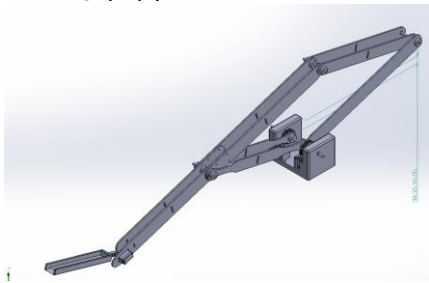


ユニット構成

- ・平行リンク 前後と上下の動きをする
- ・レール 左右の動きをする
(②のアームには付けない)
- ・回転台 回転の動きをする

ロボットの特徴

- ・重心を中心持ってくるため後方を重くした
(前方に動くため)
- ・レールでの横移動、平行リンクでの前後、上下移動によって単純な操作でエリア全域のワークを拾う



戦略

- ・アームを回収用とボーナス獲得用の二つに分けることで、ワークの回収とワークの並べ替え（シューティングエリア→ボーナスエリア）を同時になおかつスピーディーに行い、大量得点を狙いたい