

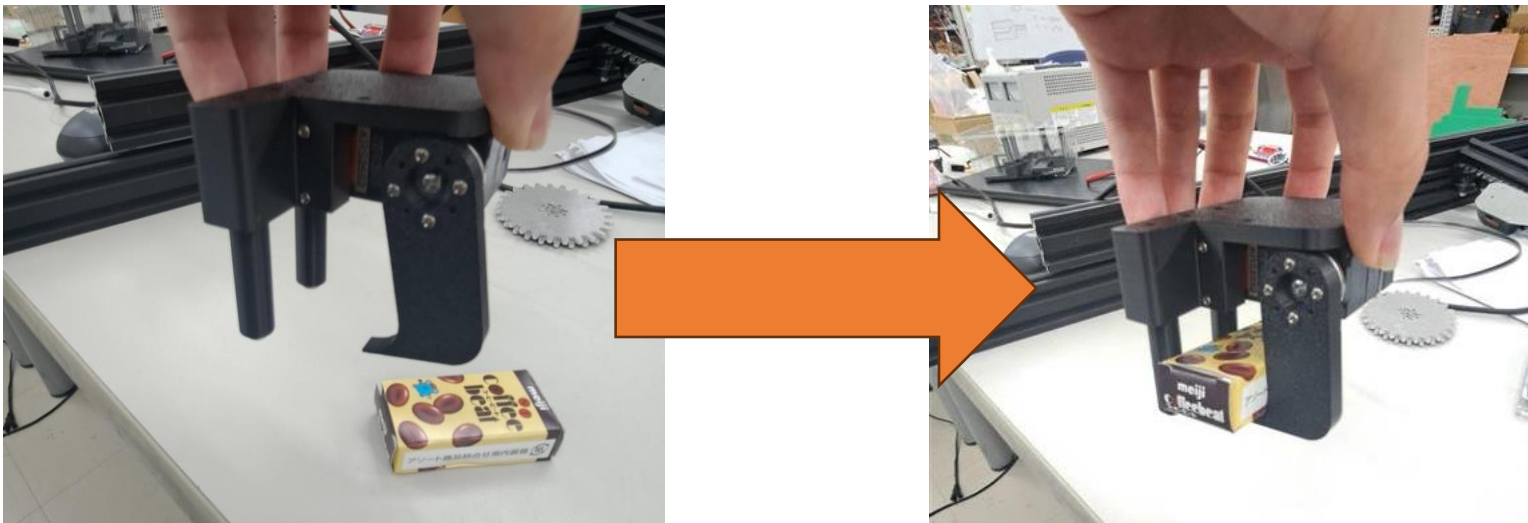
コンセプト

個数よりもボーナス得点を優先する
ワークを5つ同時にとりロボット本体にくっついている
ベルトコンベアに乗せシューティングエリア専用の
ロボットに乗せる
リンク機構をつかってボーナスポイントをゲットする

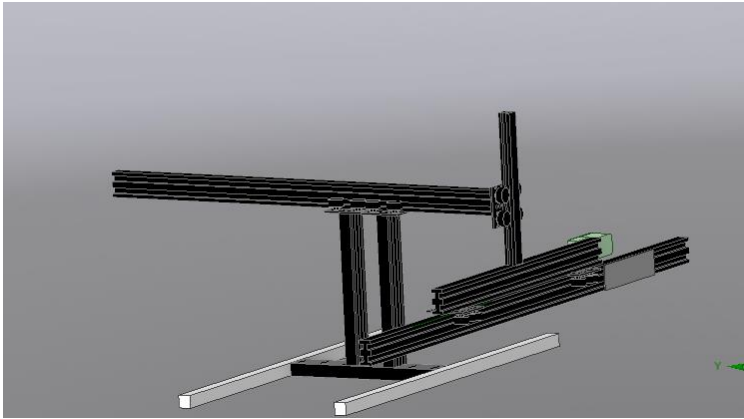
ロボットの特徴

ユニット構成

3Dプリンターを用いてワークを取りやすいように設計
このユニットを1000mmのアルミフレームに5つ付け
同時取りができることが可能に



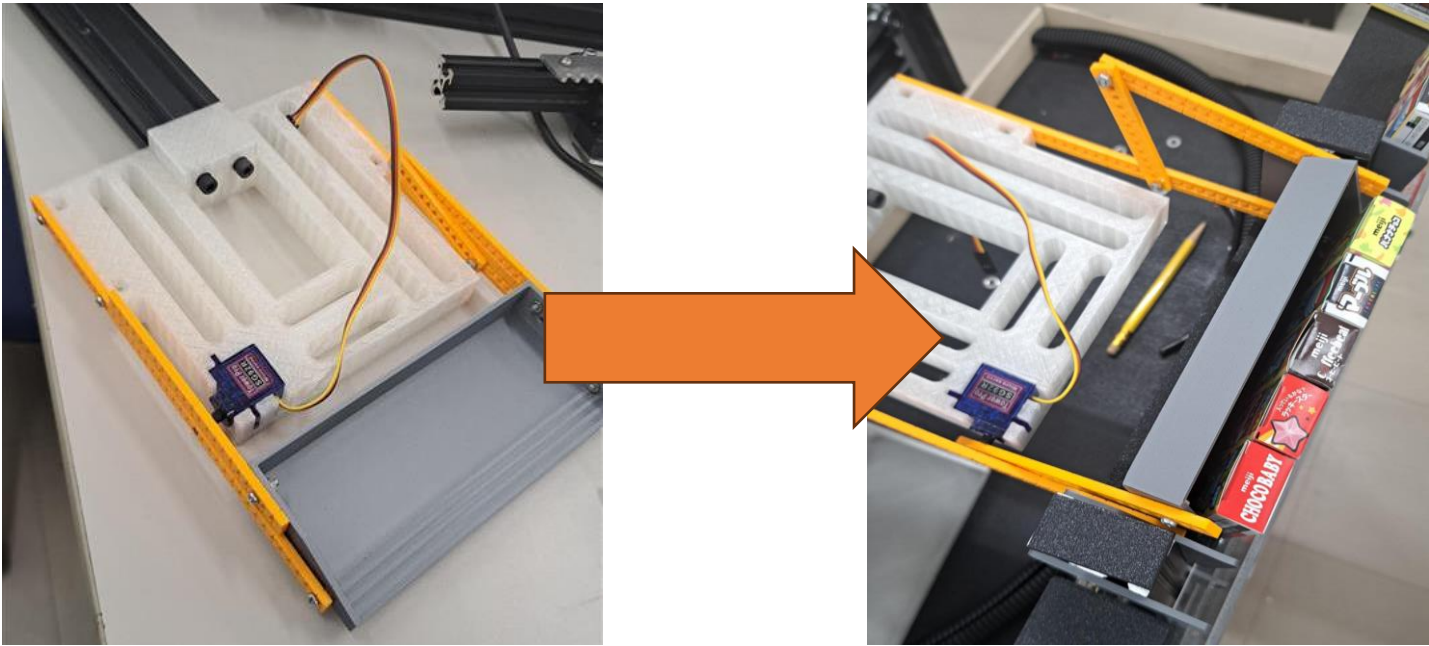
全体像（仮）



ここにシューティングエリアの
ロボットがもう一個付きます

詳細

「リンク機構」



サーボモータ駆動のリンク機構にて開閉

「ベルトコンベア」(仮)



一個のモーターで800mm
ワークを移動させ
シューティングエリアに