

コンセプト

<コンセプト>

ワーク保持からボーナス獲得までの工程で,ワークを素早く保持し,ボーナスを確実に取るために以下のコンセプトを掲げる

10個同時保持を用いた高速ロボット

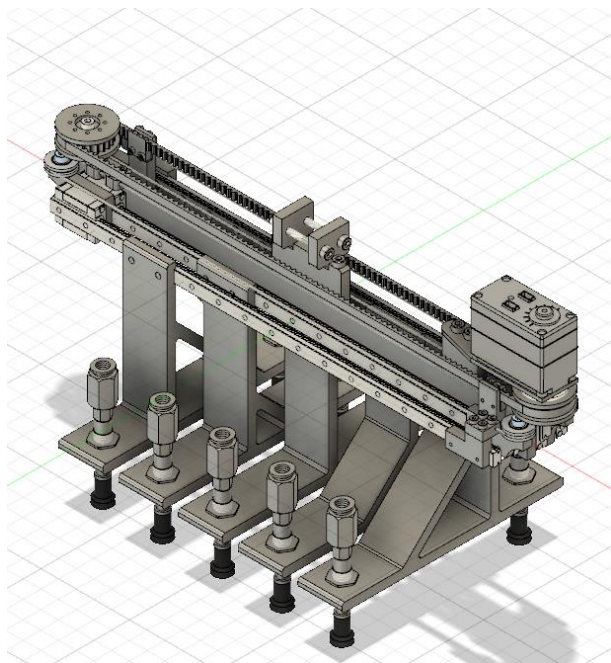
ワークの10個同時保持で最速で満点を目指す.

ロボットの特徴

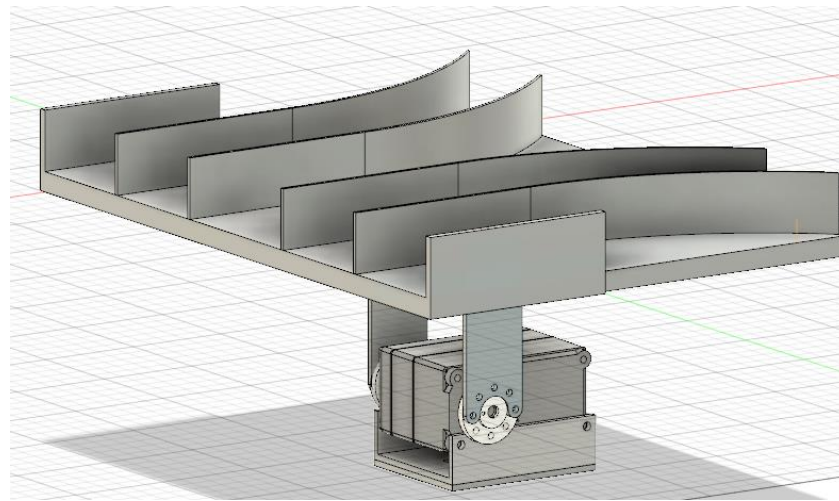
ユニット構成

ワーク保持からボーナス獲得を高速で行うために2つの特徴を有している

1. 真空パットを用いた10個同時保持
2. ボーナス獲得のための滑り台機構

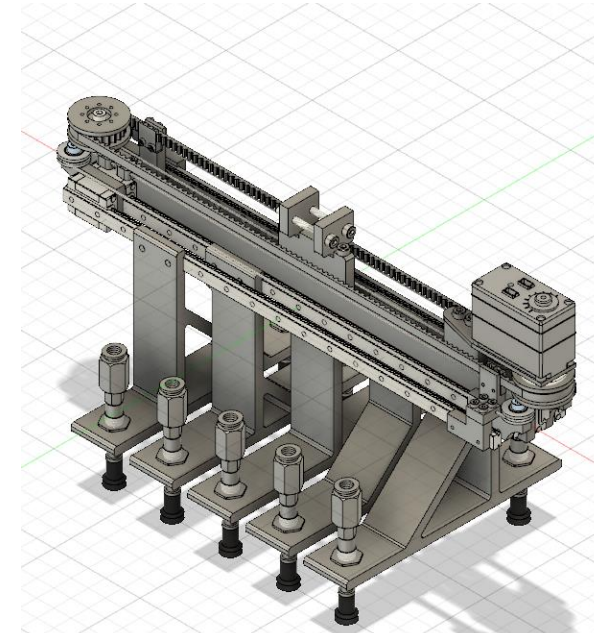


1

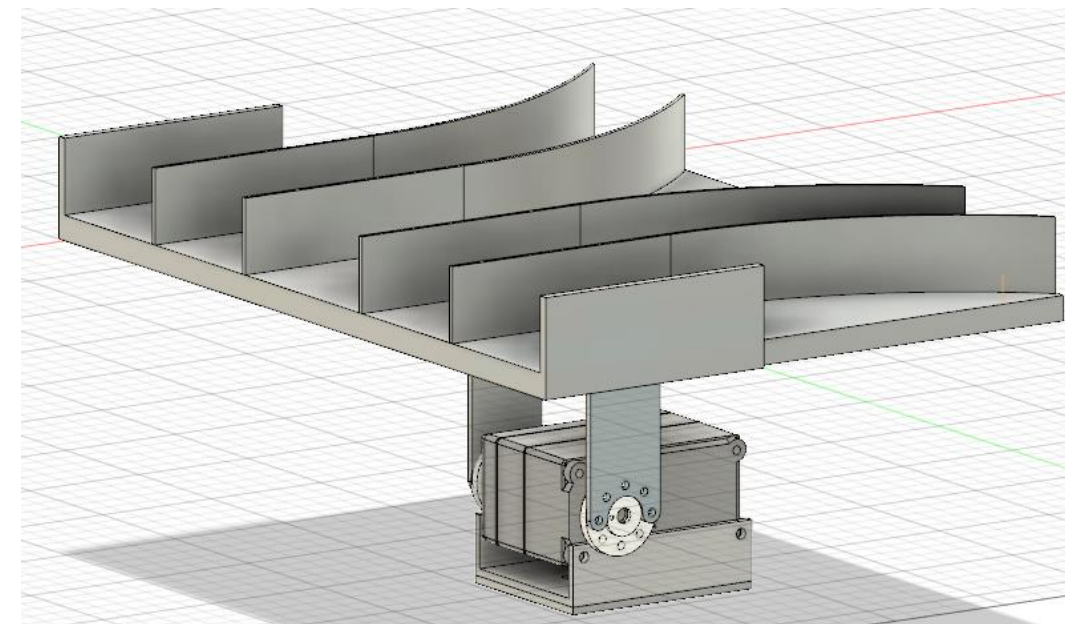


2

詳細

1. 真空パットを用いた10個同時保持

真空パットを用いて10個同時保持ができるので,効率よく運搬することが可能となる.

2. ボーナス獲得のための滑り台機構

5個のワークを滑らせながらボーナスエリアに入れることで,容易にボーナスを獲得することが可能.