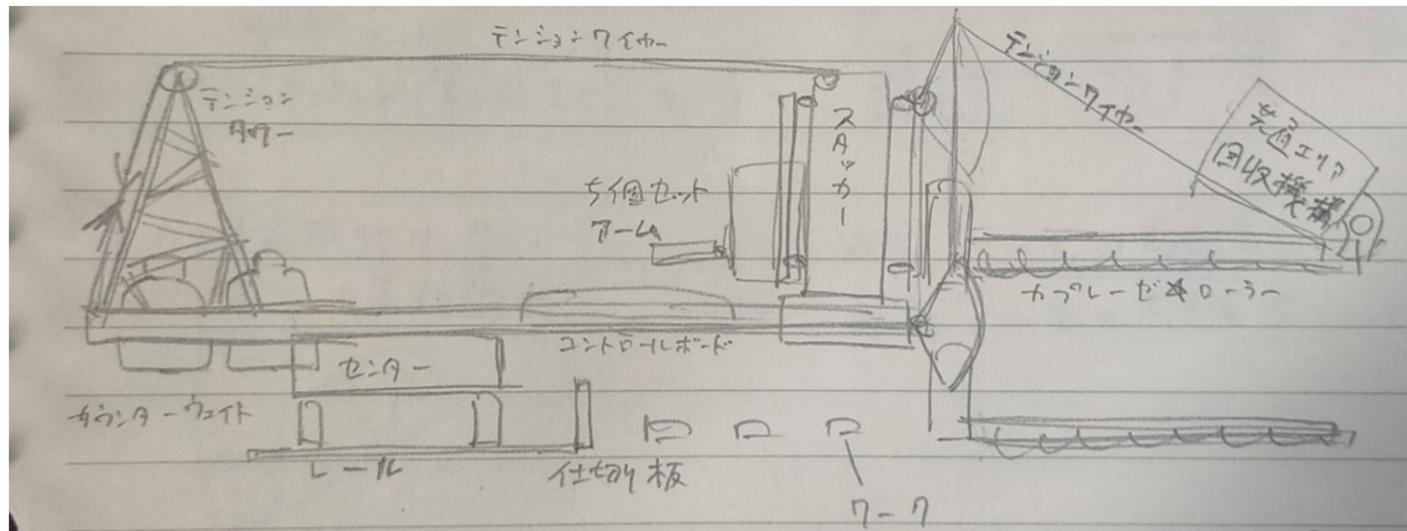


コンセプト

- 制御技術では相手に敵わないので、既存の機構を合体・発展させた特殊な機械装置で操作を簡易化し、確実な高得点を狙う。
- なるべく汎用材料や日用品を組み合わせて製作し、リサイクル・リユース性に優れたロボット製作を行う。
- 短期間で完成させる。

ロボットの特徴

- メカナムホイールを応用したハンドによって、円周方向にワークを送って回収を、軸方向にワークを送ってスタッカーへの搬送を行う。
- 5種類のワークをそれぞれ分けて保管するタンク（スタッカー）を持つ。先入れ先出しのスタックである。
- 設置アームはスタッカーから1種類ずつ受け取り、ボーナスエリアに一度に5つをセットする。

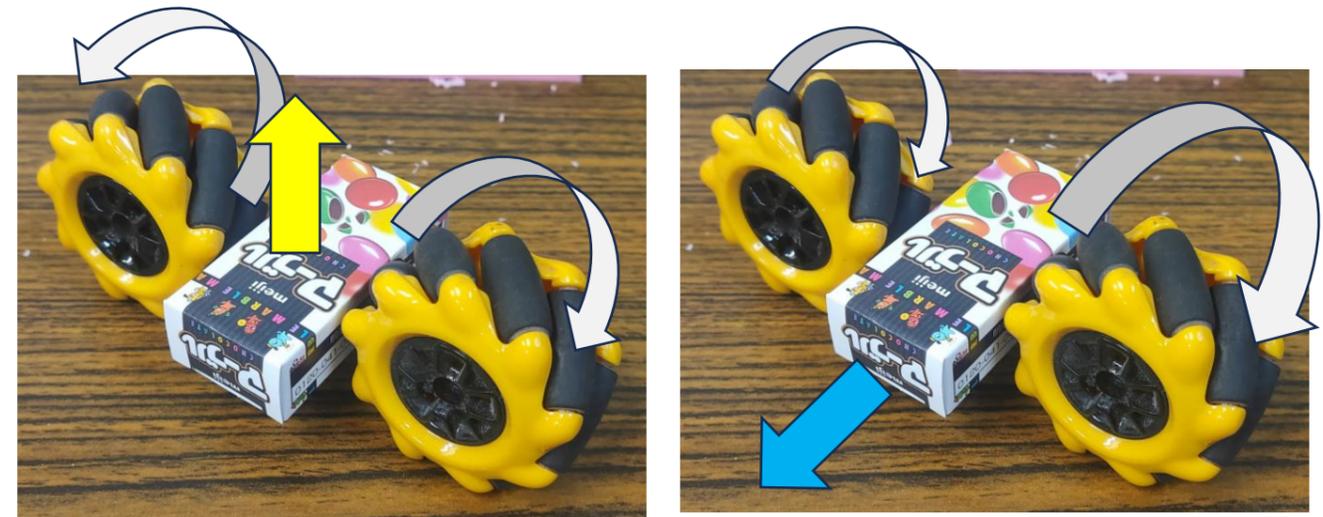


ロボット側面図（機械構成）

ユニット構成

詳細

- まず、ねじ巻きの向きが同じメカナムホイールを二つ用意する。
- それらを逆方向に回転させると、挟まれた箱は円周方向にスライドし、搬送路に回収される。この時、必ず両側それぞれが二点以上、合わせて4点以上で接することで、円周方向を軸として回転しないようにする。
- 次に、メカナムホイールを同じ方向に回転させると、今度は軸方向に箱が送られる。巻き込む方向に回転している方を少しだけ速く回転させることで、箱を搬送路の天井に押し付けながら搬送することができる。
- メカナムホイールと同じ機能を持つ装置「カプラーゼローラー」を用いることで、長尺な回収範囲を実現できる。



カプラーゼローラー