

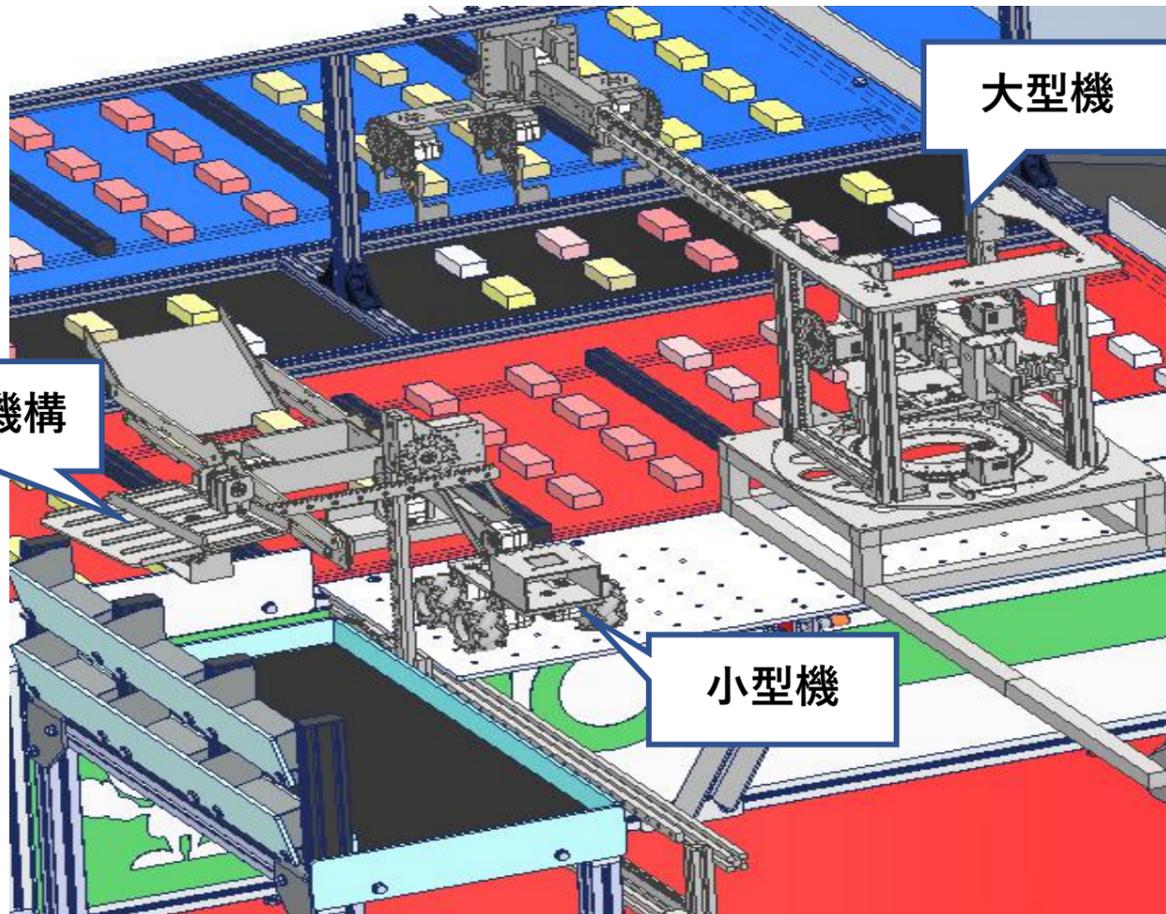
コンセプト

- ・私たちのチームコンセプトは「ステージ上空からとステージ盤上からのワーク回収で効率化」です！
- ・昨年に引き続き大型機がステージ上空からのワーク回収を担当し、小型機がステージ上を走りながらワークを回収します。
- ・さらに、大型機が整頓機構と協力してボーナス条件を達成します。
- ・小型機でワークの数を回収しつつ、大型機と整頓機構によりボーナス条件達成も狙っていく協力プレイを見せたいと思います！

ロボットの特徴

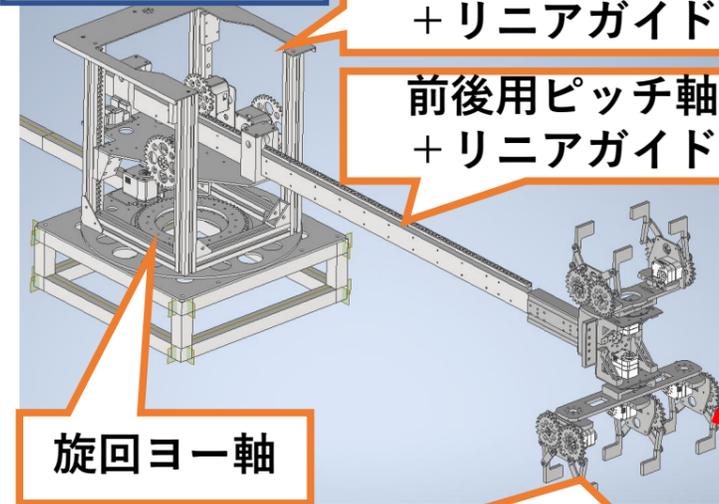
- ・大型機と整頓機構の直線移動にはリニアガイドとラックピニオンを採用。大型機は旋回の動きと直線移動を組み合わせることでハンドの位置を変え、ワークを回収し、整頓機構へ渡します。ワークを受け取った整頓機構がボーナス条件を達成できる形でワークを収容します！
- ・小型機はメカナムホイールで全方位に移動し、多量のワークをシューティングボックスへ運び入れます！

ユニット構成



ロボット3台の配置イメージ

大型機



上下用ピッチ軸  
+ リニアガイド

前後用ピッチ軸  
+ リニアガイド

旋回ヨー軸

並行リンクハンド  
(ピッチ5軸・ロール1軸・ヨー2軸)

- ・大型機から受けとった5つのワークを前後移動と左右移動を駆使してボーナスエリアに運び、滑り台のように滑らせて収納します。
- ・上下移動することで2段のボーナスエリアにも対応しており、ワークの受け取り時の高さ調整にも利用できます。

左右用ピッチ軸  
+ リニアガイド

上下用ピッチ軸  
+ リニアガイド

整頓機構

前後用ピッチ軸  
+ リニアガイド

MOOV!  
整頓・シュート  
ハンド (ピッチ2軸)

4節リンクアーム  
ピッチ1軸・ヨー2軸

メカナム  
ホイール  
(ピッチ4軸)

小型機

スコップ式  
並行リンクハンド  
(ピッチ1軸)

- ・メカナムホイールを使用することにより全方位移動が可能となり、ロボットの移動・位置・角度の微調整を行います。
- ・スコップ式並行リンクハンドで1度に8個のワークを回収し、全方位移動とアームのヨー軸を駆使してシューティングボックスに収納します。