

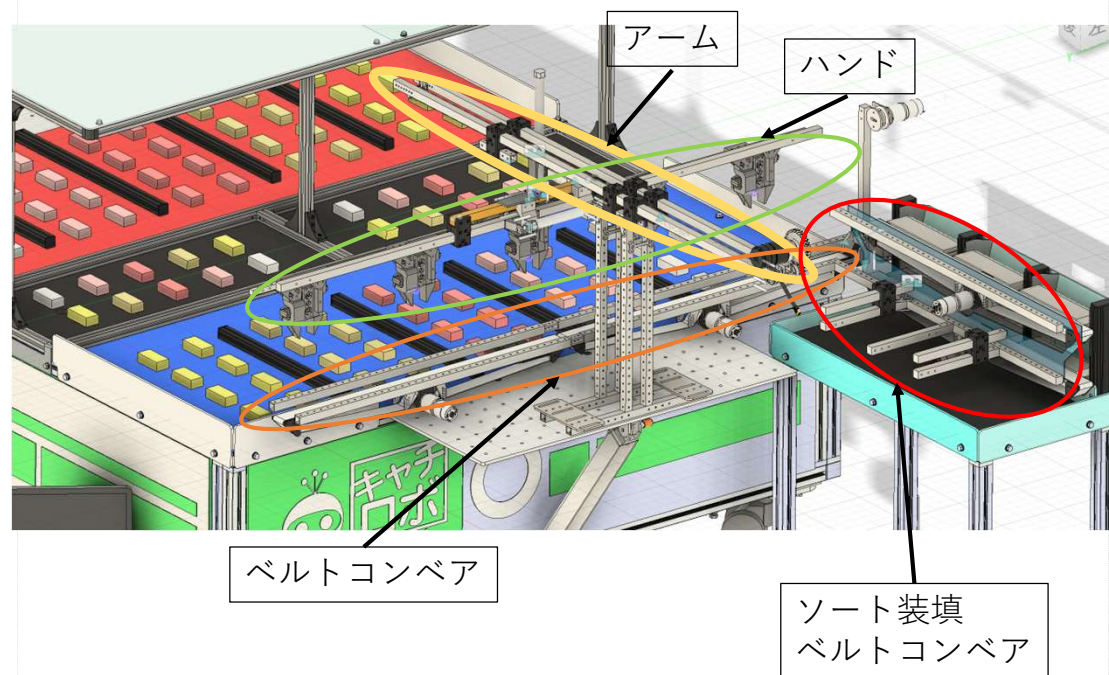
コンセプト

- ・箱型のソートの確実な保持を目指したアーム！
- ・フィールドサイズに合わせた設計で操作を正確に、簡単に！ミス減らす！
- ・ベルトコンベアを用いてソートを迅速にシューティングエリアに輸送！
- ・工場さながらの安定したシステム！

ロボットの特徴

- ・同時に5つのオブジェクトを掴む
- ・整列させることが可能
- ・5列の高速運搬
- ・アームの作動機構を用いてゲーム開始直後から共通エリアへ侵入、その後の相手の妨害も可能
- ・シンプルな構造で制御しやすい

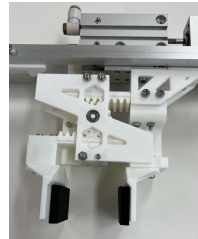
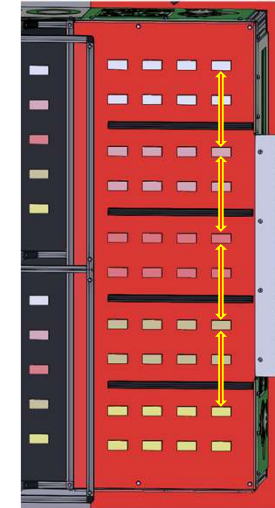
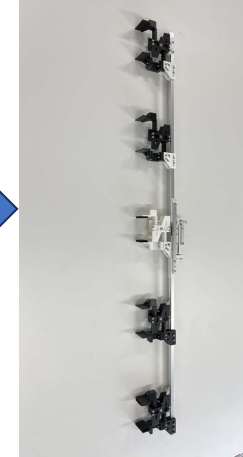
ユニット構成



詳細

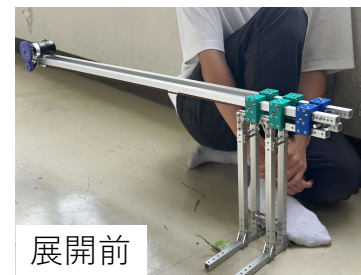
<ハンド>

ハンドの間隔がソート同士の間隔と等しいので、一気に保持できる。
エアシリンダーにより開閉する。
隣のソートへの移動もエアシリンダーで行う。

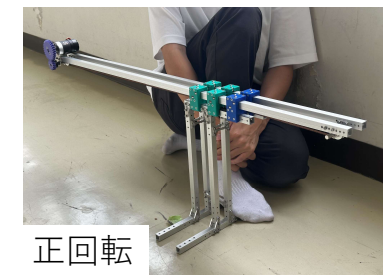


<アームの展開>

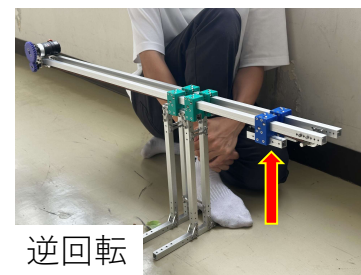
モーターを正回転させることでレールが伸びる。逆回転させると、ハンド（矢印）が伸びる。
完全展開することで共通エリアへ侵入可能。



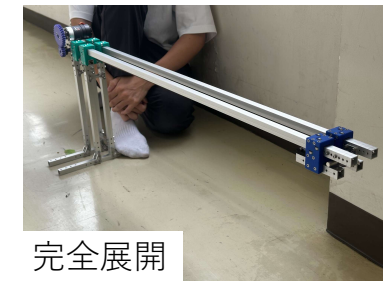
展開前



正回転



逆回転



完全展開