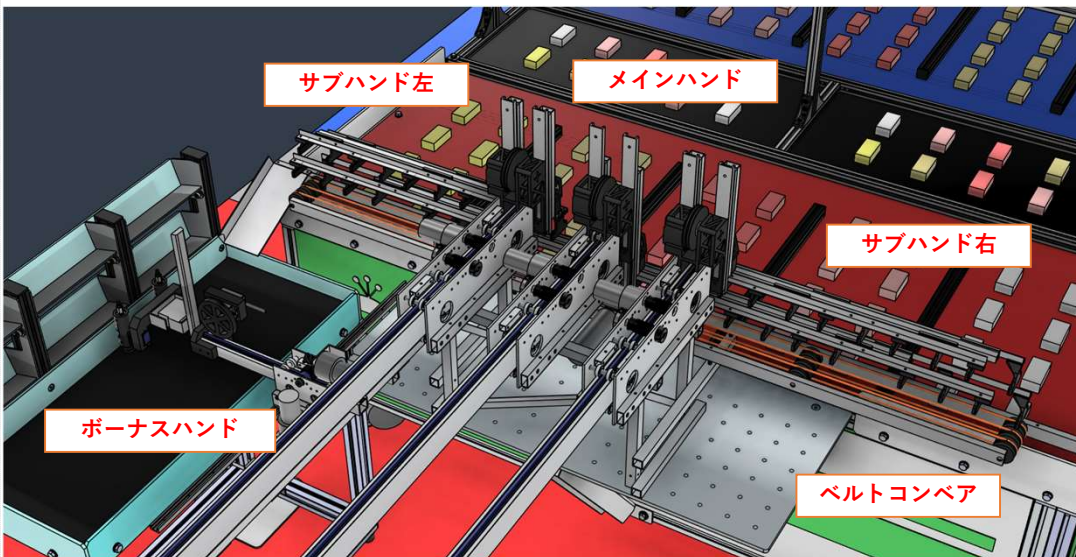


コンセプト

- 今までの出場経験を活かした**点数を取るための機体**
- 過去に使用した機構をブラッシュアップし、さらなる**信頼性の向上**と**低コスト**を実現
- 自チームエリアの取得だけでなく**共有エリアの防御性能**も大幅強化
- 混線防止のため、ロボットは**自作有線リモコン (CAN)**を用いた半自動制御
- **優勝するために必要な性能を備える機体**

ロボットの特徴

ユニット構成

機体名: *Cerberus* (ケルベロス)

【メインハンド・サブハンド】

- 試合開始と同時に、メインハンドで自チームエリア内のワーク10個を取得&サブハンドを共有エリア直前に移動
- ベルトコンベアでシューティングエリアに搬送、自動的にシューティング。以降メインハンドは4回繰り返す
- 侵入条件を満たすと、サブハンドが共有エリア内へ移動し、相手機体の侵入を阻止しながら待機。操縦者の指示で共有エリア内のワークを左右合計10個ずつ取得
- 最終的に全てのワーク取得を目指す

詳細

【ボーナスハンド】

- メイン&サブハンドが自動的に動作している間、操縦者2名がボーナスハンドを手動で操作
- ベルトコンベアから流れてきたワークを、裏返して挿入
- 操縦者2名はボーナスに専念（うち1名は共有エリア内でのサブハンドの動きを判断）
- ボーナス条件を可能な限り多く満たす

