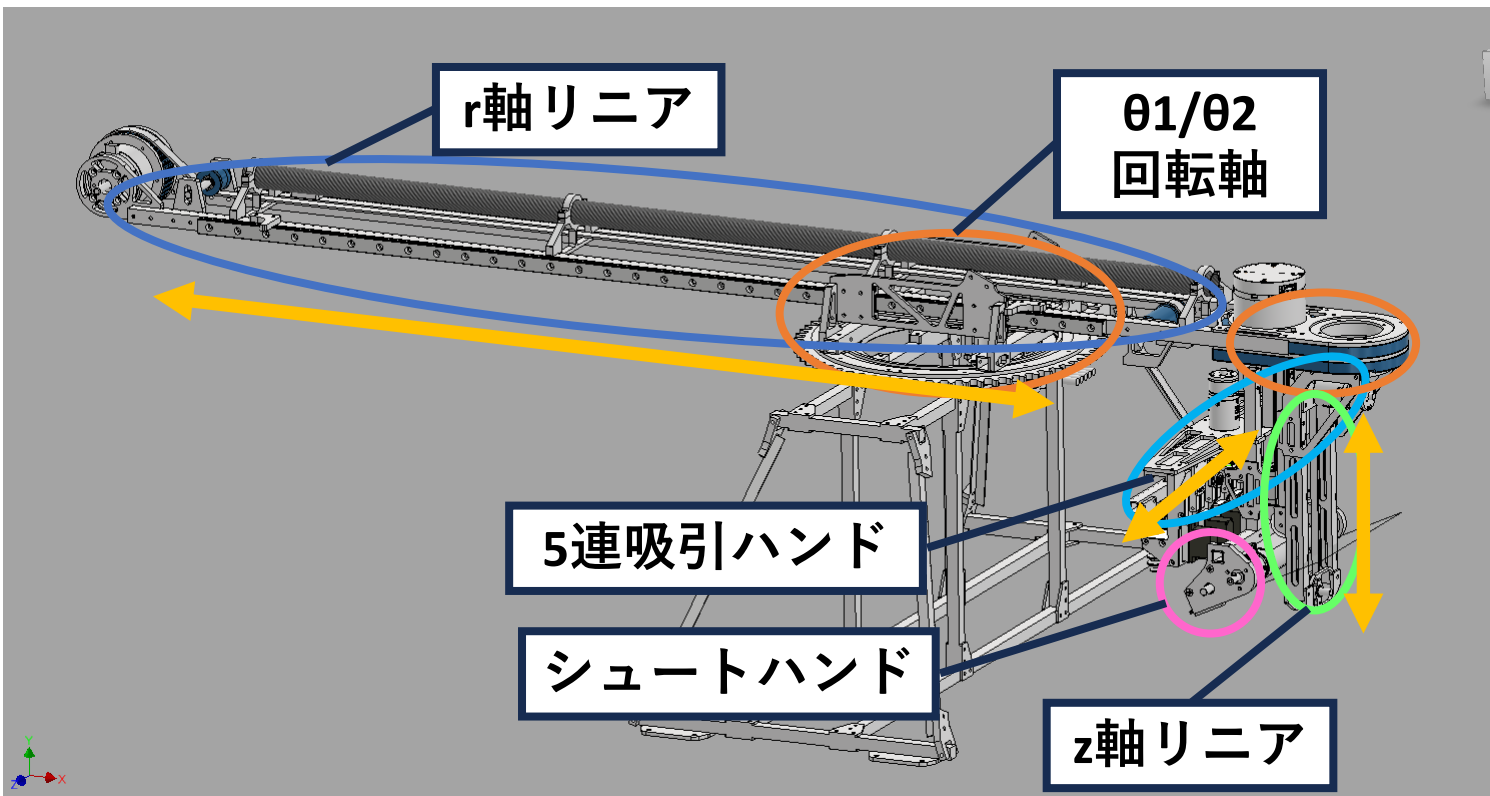


コンセプト

- ・ 汎用 +  $\alpha$   
→ 通常得点は汎用機構で確実に、ボーナスは単純な機構で取得
- ・ 共通エリアのオブジェクトは一気に回収  
→ 共通エリアの点の取り合いを有利に運ぶ  
これは進入の高速化にも寄与
- ・ 通常得点、ボーナスも最高得点を目指す

ロボットの特徴

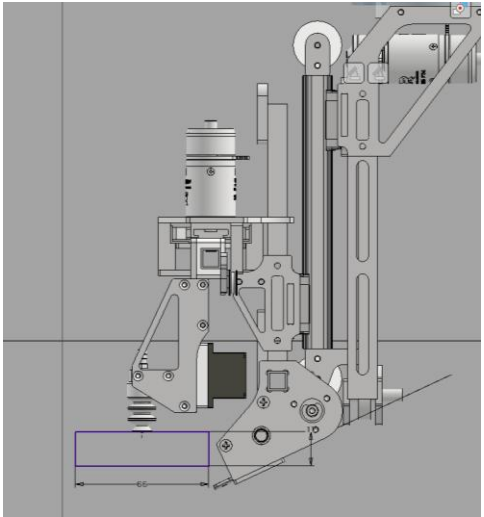
- ・ 展開する5つの吸引ハンドで複数オブジェクトを同時に保持
- ・ 倍速倍ストローク機構でボーナス獲得のための整列/ボーナスエリアのZ軸変位に対応
- ・  $\theta$  軸を2個持ち先端のハンド部を回転させて向きをそろえる
- ・ コンベックスを使用した単純なシュートハンド
- ・ ブラシレスモータを用いコンパクトでハイパワー



詳細

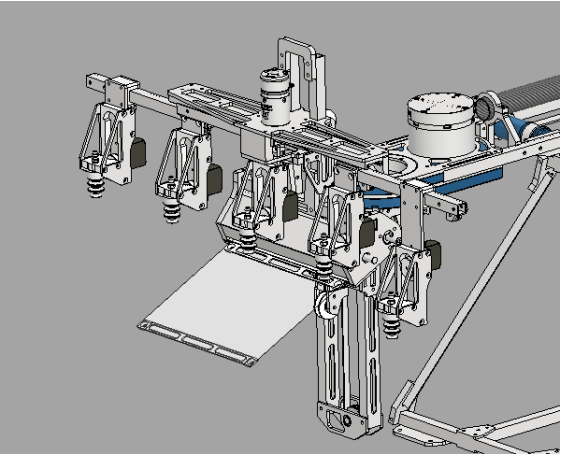
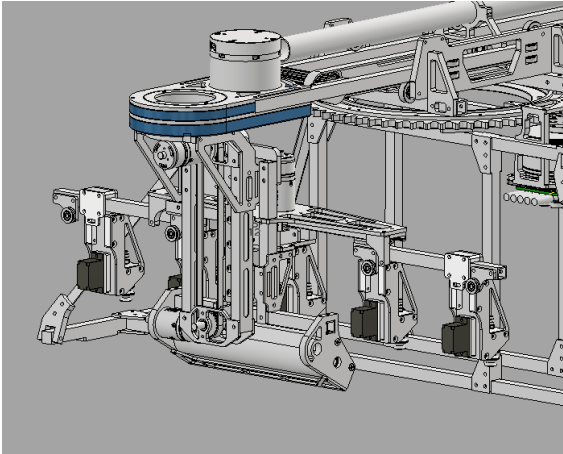
<シュートハンド>

コンベックスとクリアファイルを用いた坂を出す機構  
オブジェクトの最終向きをそろえる。  
硬くない素材を用いることで、ボーナスエリアで接触してしまったときの自機/ワークに対する損傷を回避  
収納状態でz軸リニアとの干渉を回避



<5連吸引ハンドとθ2軸>

吸引ハンドそれぞれが100mm間隔で展開できる  
ハンドユニット自体が360° 回転でき、進入条件の達成と共通エリアのオブジェクト向きの差異への対応に有用



<バックラッシ対策>

r軸/θ1/θ2はそれぞれタイミングベルト/トロコイドギア/ノンバックラッシギアで構成  
制御性を向上させる

