

コンセプト

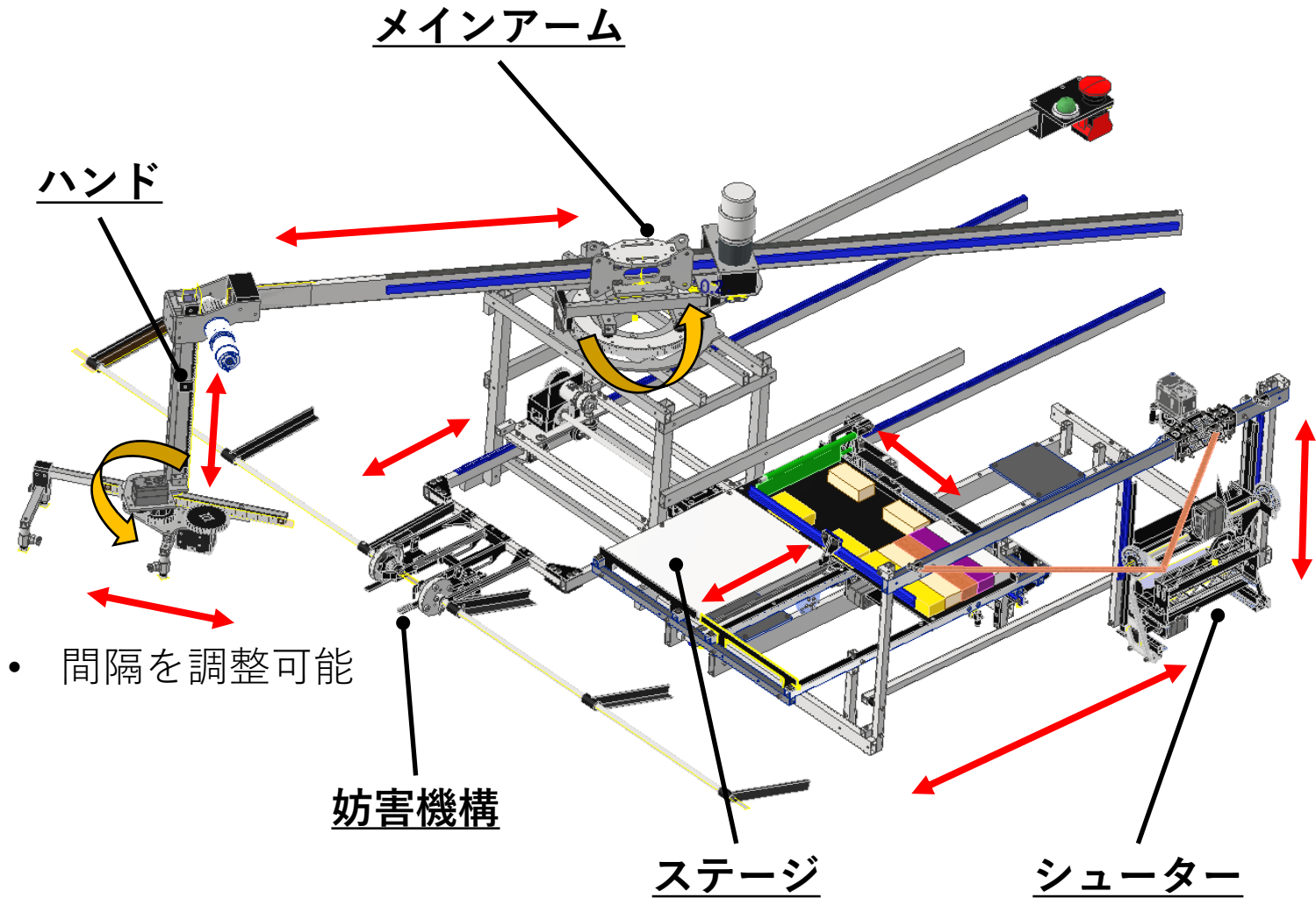
パーフェクト達成

確実な高得点で完全勝利

ロボットの特徴

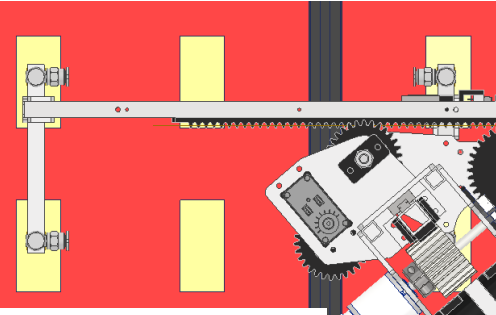
ユニット構成

- ・ 吸引機構とR0Zのマニピュレータによる素早いかつ確実なワーク取得
- ・ ワークの整列専用ステージ・シューターによる確実なボーナス獲得
- ・ 共通エリア妨害機構により相手チームへの共通エリアワーク取得を妨害し、妨害機構の開閉により自チームの確実な共通エリアワーク取得を目指す

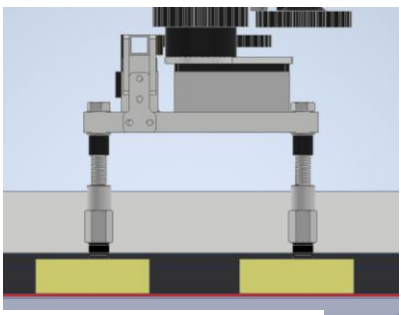


詳細

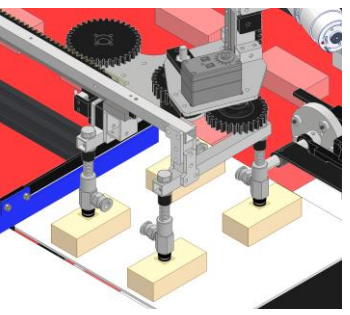
・ ハンド



ワーク上空に移動

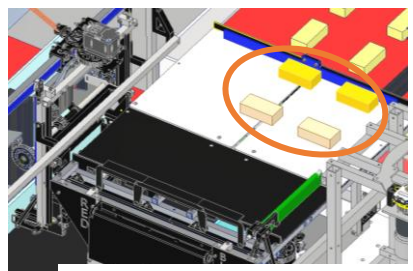


ワークを吸引

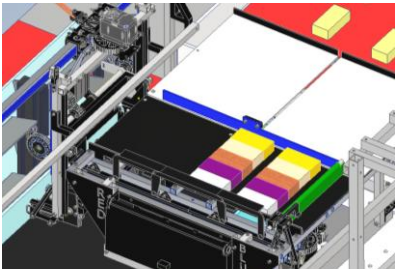


ワークを寄せてステージに乗せる

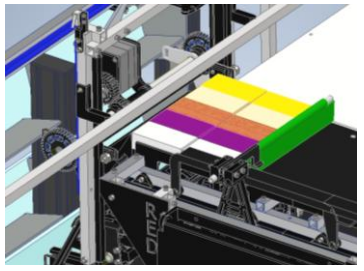
・ ステージ



ワークが置かれる

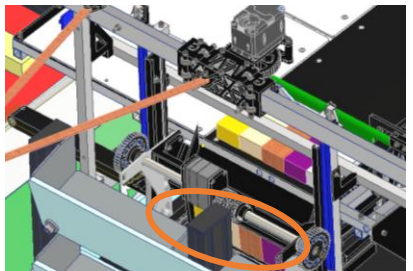


青の壁でワークを押し5つ×2列並べる

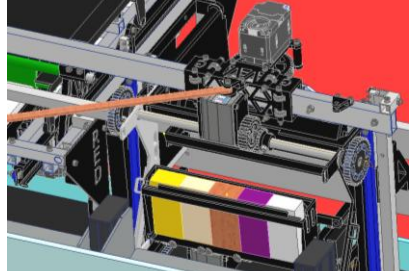


緑の壁でワークを押しシューターに装填する

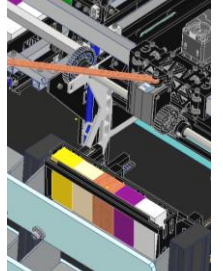
・ シューター



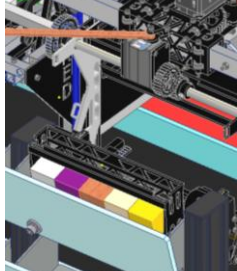
ワークが装填されている



シューターがボーナス獲得位置に移動する



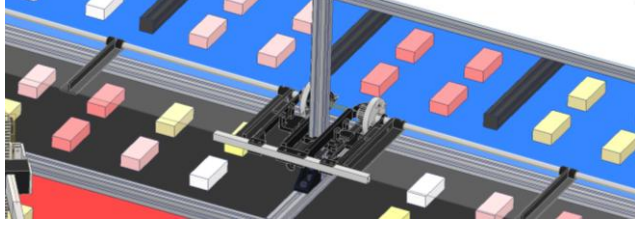
押し出し



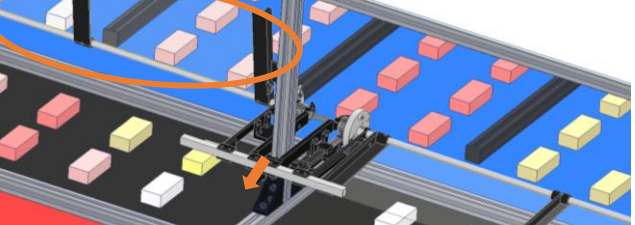
1ボーナス達成

・ 妨害機構

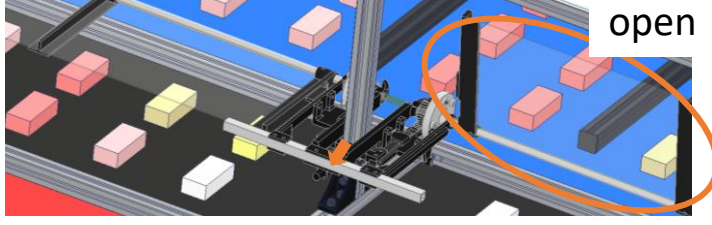
① 両面閉じ



open ③ 左側開放



② 右側開放



ラチェットとラックアンドピニオンを使用したオリジナル機構。
中央の柱にばねを押し当てる事により左右の壁を開閉。
②③時に共通エリアワークを取得