

コンセプト

最小構成で頂点へ

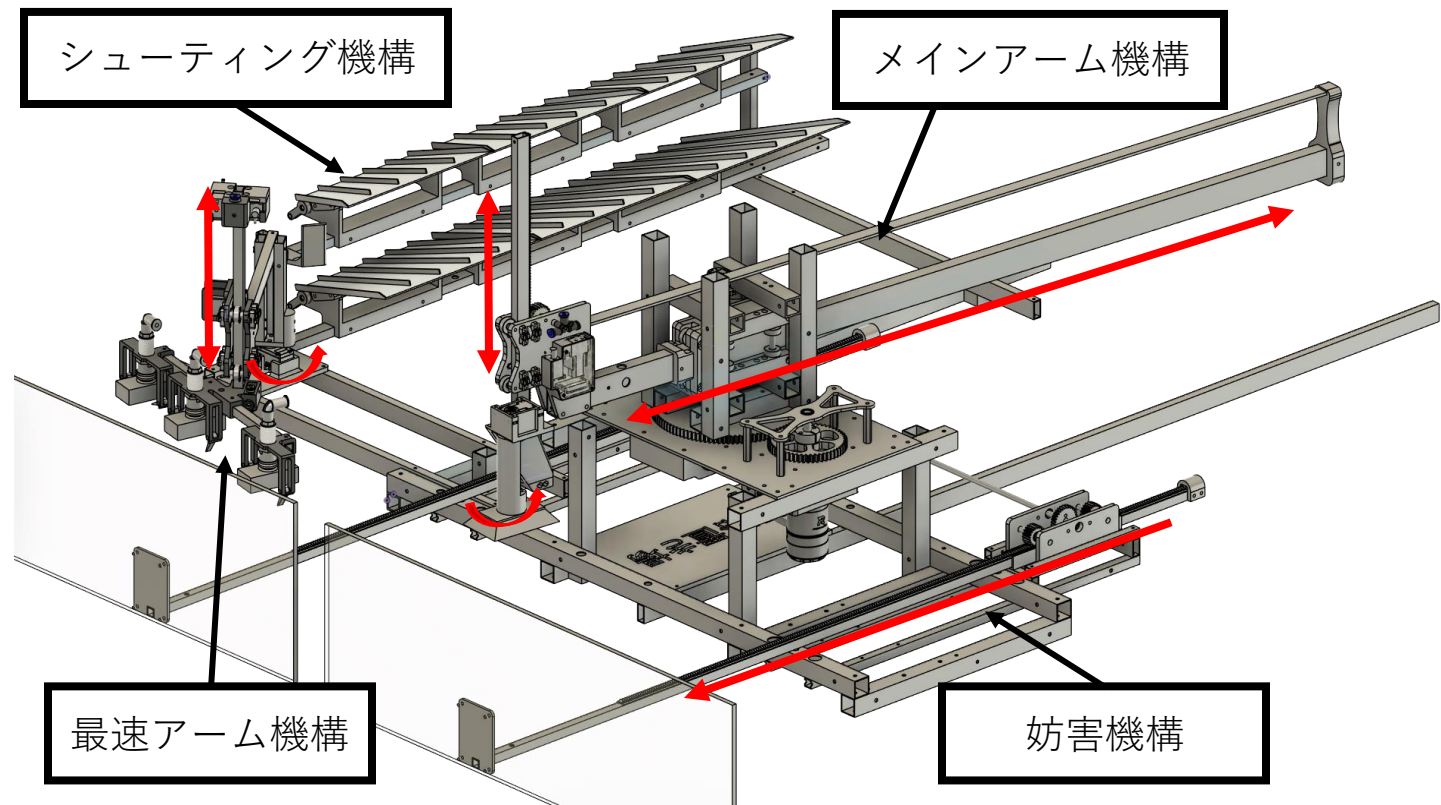
- 勝つための条件を「最速で確実に」達成！
 - 小型の専用アームで**初動から共通エリア進入条件を即時達成**
 - その後は妨害機構により相手の共通エリアへの進入を阻止
 - 41個のワーク取得で、**確実に勝利を**

共通エリアを完全に掌握し、とるべきワークの数を最小化して勝つ

ロボットの特徴

ユニット構成

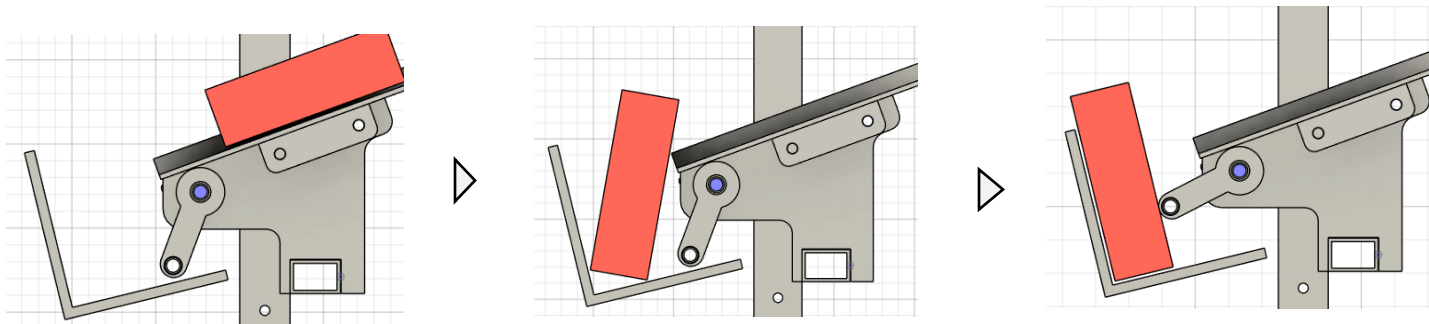
- メインアームのエンドエフェクタはただ一つ**
 - 勝利に必要なワークを取るための**最小構成**を追求
 - 徹底的な軽量化により**制御性能の高い機体**へ
- 機構動作の自動化により「人間を超える」速度を実現**
 - 動作の大部分を自動化し**圧倒的なスピードと再現性**を確保
 - 無駄を許さない回路設計により**超高速制御**を可能に
 - 加速度制御による**精緻な動作**
 - 勝利に必要なワークを確実にすべて回収



詳細

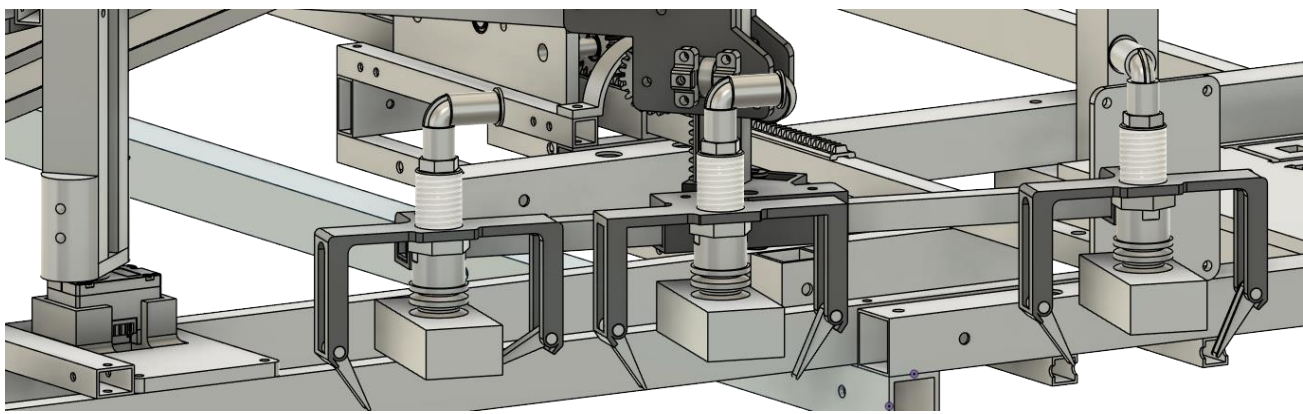
<シューティング機構>

上からワークを落とすだけでボーナスエリアにシュート！！超、*Exciting*～倒れたワークをサーボモータにより起こすことで、確実にボーナスを奪取！！



<最速アーム機構>

真空パッドで3つのワークを同時把持し、シューティングエリアにシュート！専用設計のエンドエフェクタにより、ワークの位置ズレを自動で吸収アーム配置、移動経路の最適化により、試合開始1.5秒で進入条件を達成！！



<妨害機構>

フレキラックを用いた直動機構により、フィールドを突っ切って展開！条件達成と同時に共通エリアに進軍、相手側全面をカバー！！

