

コンセプト

- シンプルなユニットを複数同時動作させることで、高速でボーナス達成を目指す。
→動作の安定感と速度を両立
- 各ユニットは半自動で動作し、操縦者からの操作は、ボタン1つを使った動作タイミングの指令のみで完結させる。
→動作の正確性と速度を担保

ロボットの特徴

ユニット構成

ロボットは①, ②, ③の3つのユニットで構成される

①：ワーク取得ユニット

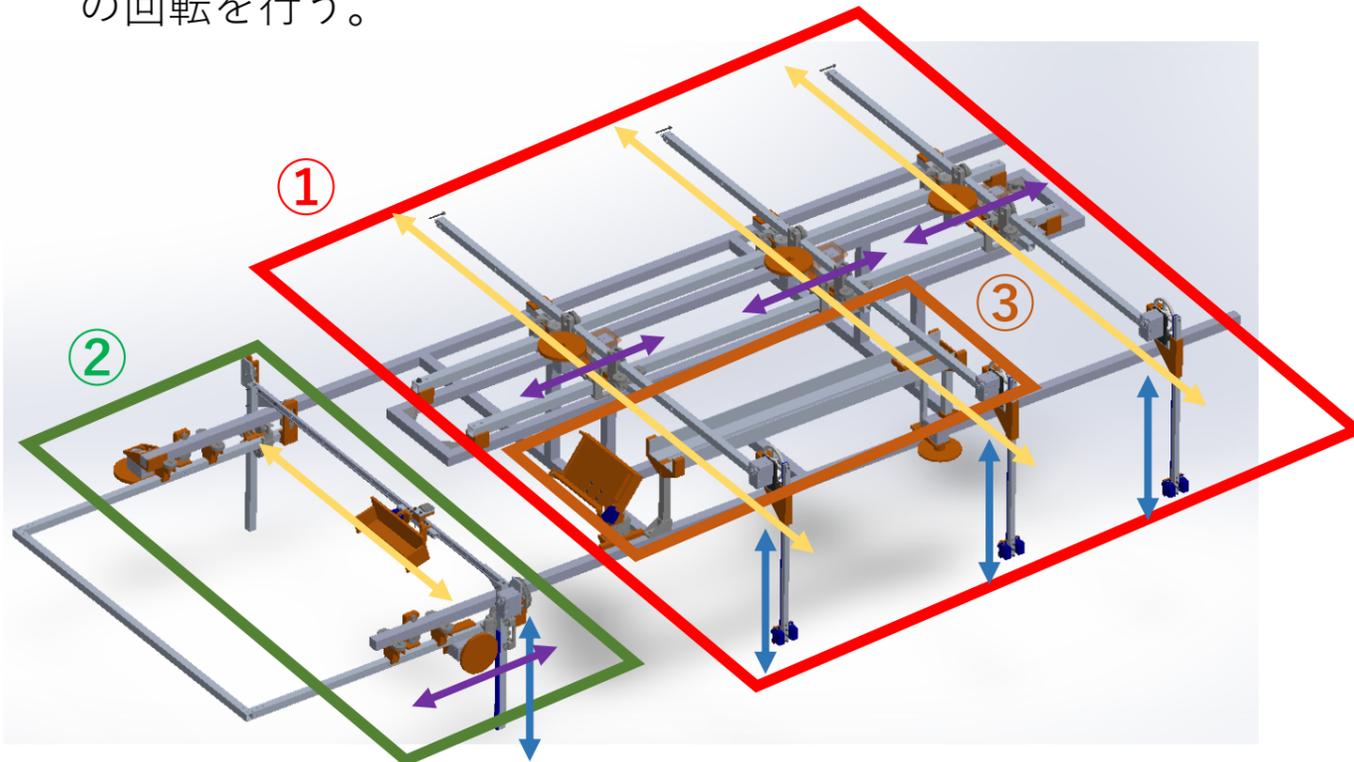
- それぞれ直動3自由度を持つ、3つの独立したアームで構成される。

②：シューティングユニット

- 直動3自由度を持っており、各ボーナスエリアにワークをシューティングする。

③：ワーク搬送・回転ユニット

- シューティングユニットまでのワークの搬送およびワーク向きの回転を行う。



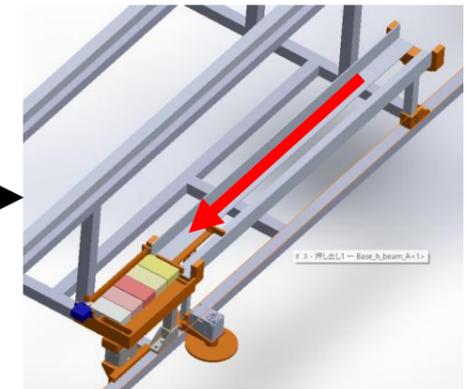
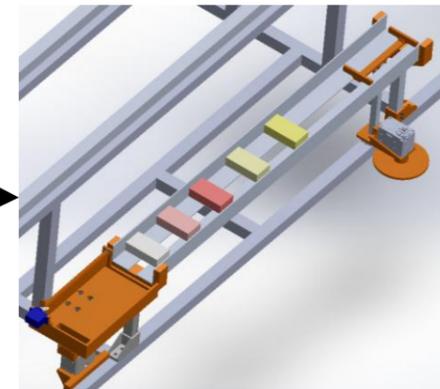
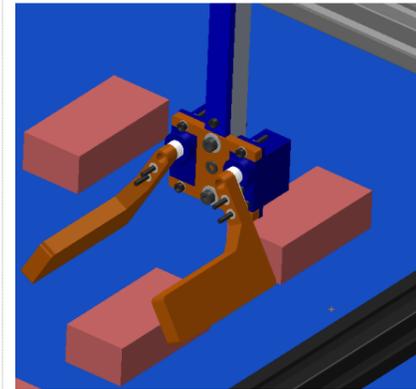
詳細

ボーナスエリアへのシュートの流れ

① 3本のアームで1つずつワークを掴み、ワーク搬送装置へ運ぶ

② 2往復して、搬送装置のレールに5種類のワークを配置

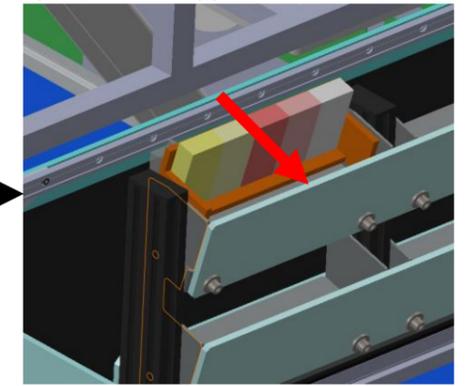
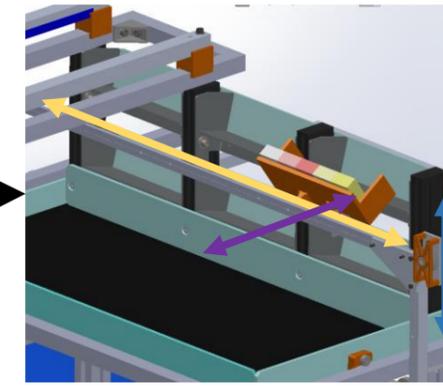
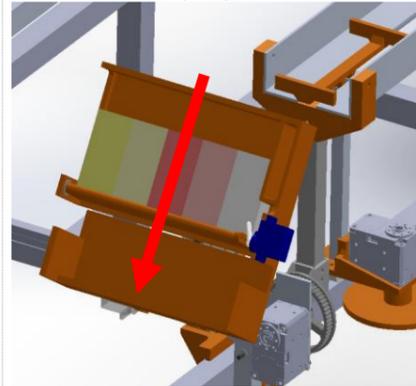
③ ワークをレールに沿って押し出して、回転装置上に配置



④ 回転装置のパン・チルトを回転し、シューティングユニット上にワークを配置

⑤ シューティングユニットをボーナスエリアまで移動

⑥ シューティングユニットを傾けて、ワークをボーナスエリアに滑らせて落とす



POINT

- 3つのアームを使用することで、5種類ワークを高速で取得可能
→平均3[s]で5種類のワーク1つずつを取得できる。
- ワーク取得・ワーク搬送&向き回転・ボーナスエリアへの格納が同時に行われることで、タイムの大幅短縮を可能とする。