

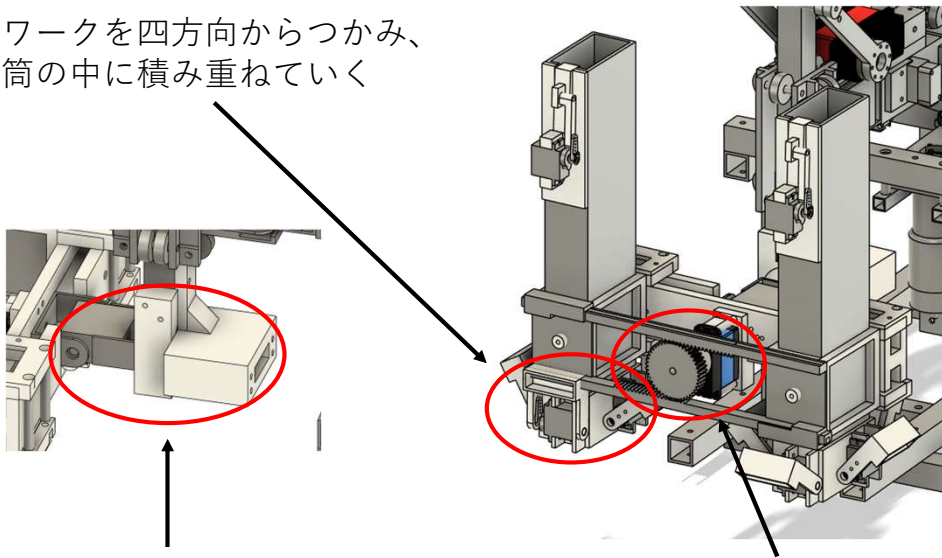
コンセプト

- ・一往復ですべてのワークを取ることができる
- ・自動化導入
- ・妨害機構搭載

ロボットの特徴

ユニット構成

ワークを四方向からつかみ、
筒の中に積み重ねていく



二つの軸を重ねることで
様々な方向へ操作できる

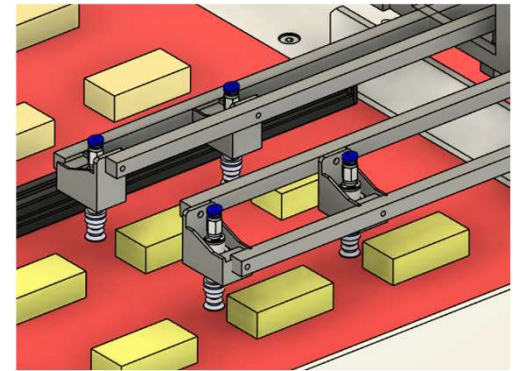
中心のギアで筒同士の
距離を調整可能

ユニット構成

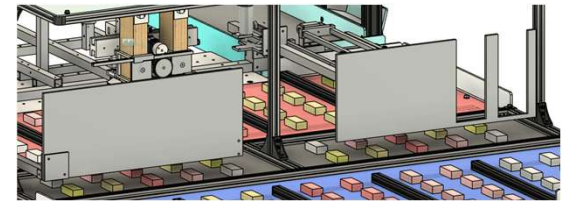
- ・ 櫓^{やぐら}
- ・ アーム
- ・ 妨害機構
- ・ 回転部
- ・ ハンド

詳細

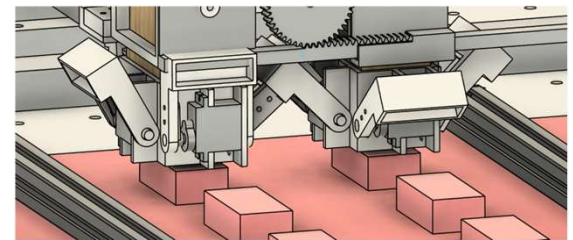
- ①試合開始直後、
左のハンドで四つのワークを
獲得し、共通エリアの進入条件
を達成する。



- ②妨害機構を出して
相手の共通エリアへの進入を妨害する



- ③中心の二つの筒で
ワークを二つずつ獲得していく



- ④二つのハンドで
ボーナスエリア二か所に
ワークを並べられる

