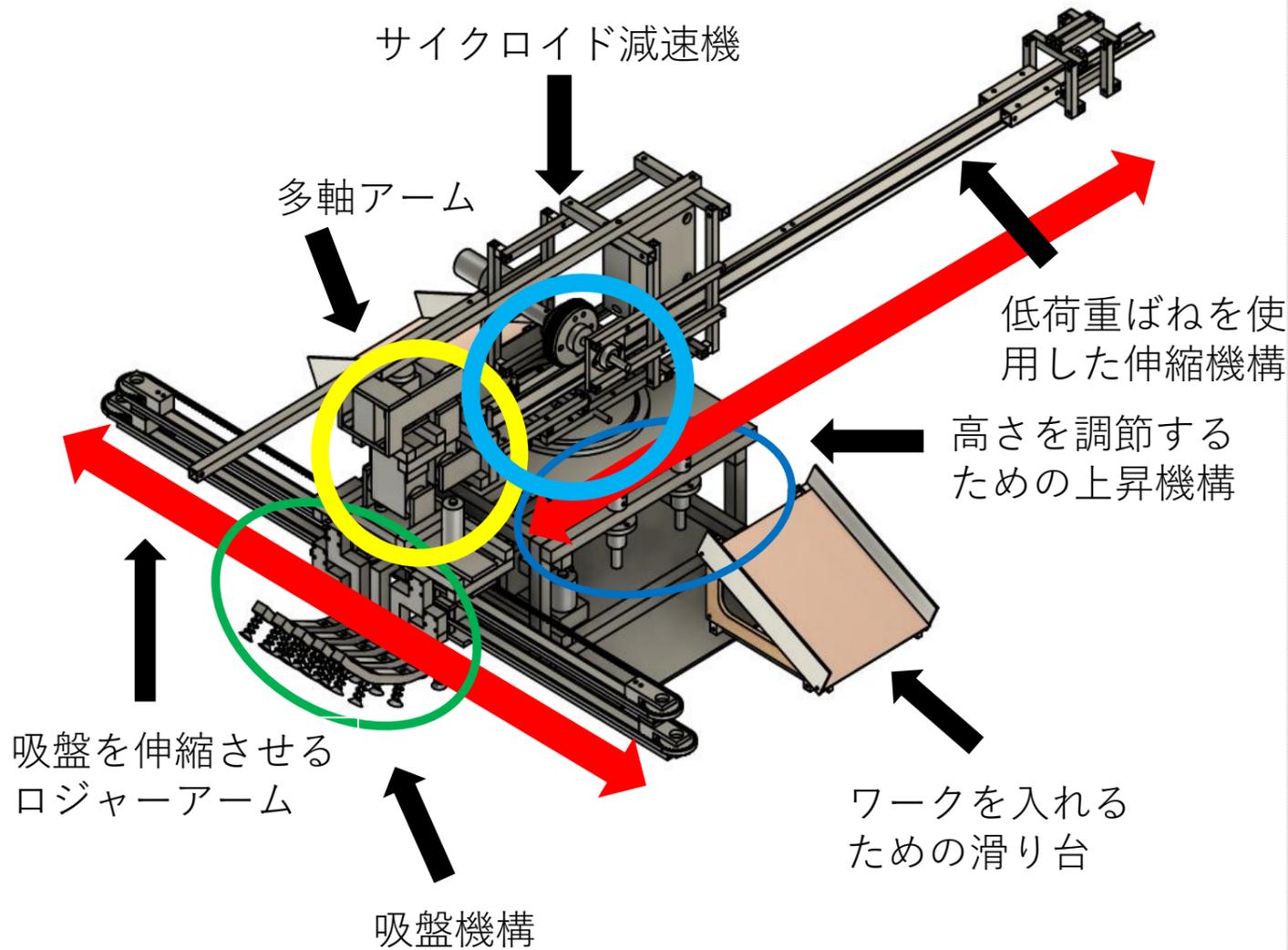


コンセプト

- ・速さを重要視し、短時間で多くのソートを回収する
  - 複数の吸盤を使いソートをまとめて回収する
  - ミスを少なくするためにプログラミングで動作を制御する
- ・相手のチームより高得点を狙う
  - 共有エリアに素早く干渉する
  - できるだけ多くのワークのボーナス条件を達成させる

ロボットの特徴

- ・同時に20個の吸盤を制御し、短時間で大量のワークを回収可能
- ・ワークの配置に合わせて回収できるようにロジャーアームを採用
- ・アームを変形させてワークを入れるために多軸機構を採用



ユニット構成

詳細

ワークの回収方法

