

コンセプト

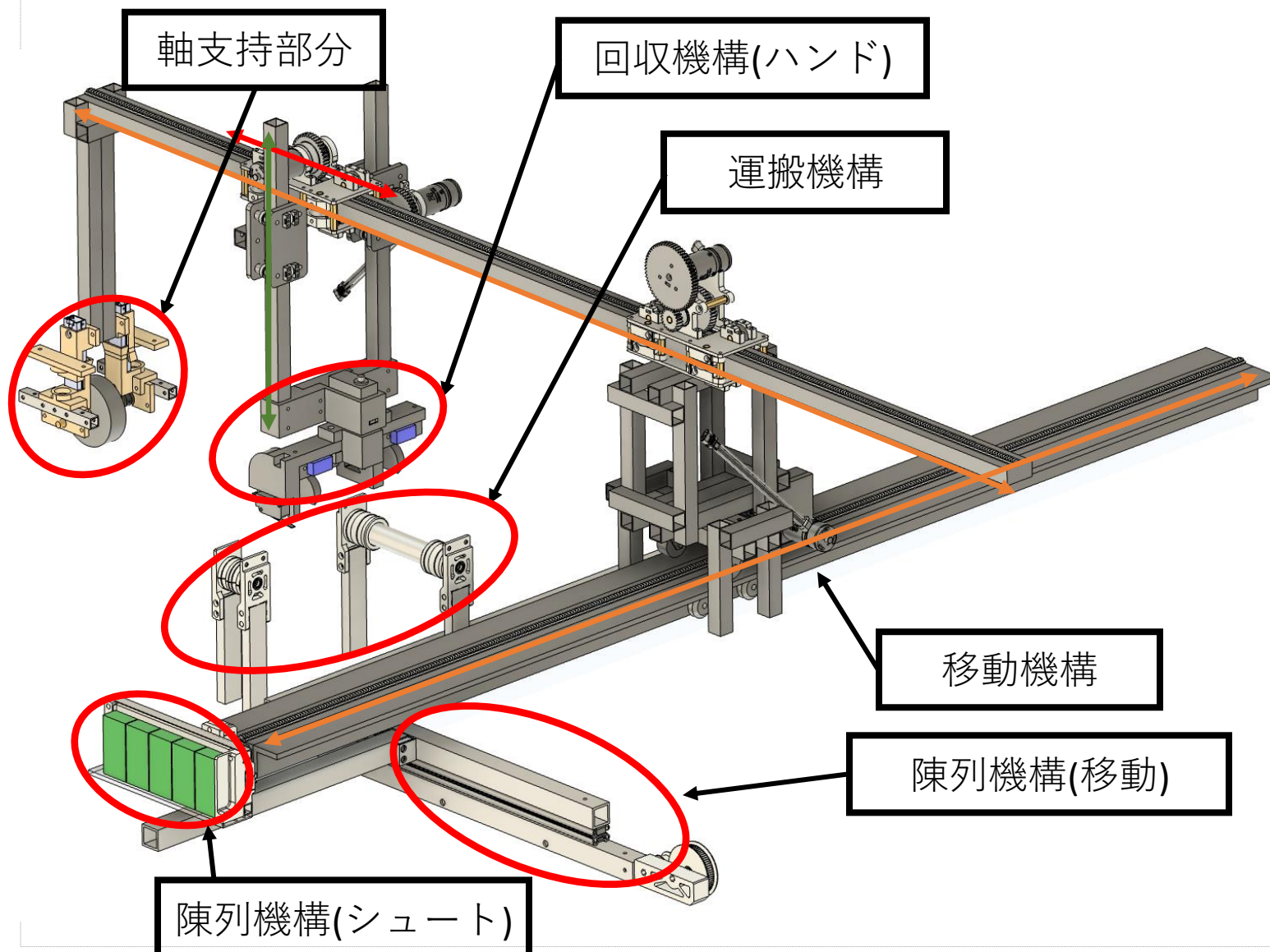
- 回収・運搬・陳列を分業して行い、効率化を狙う！
 - 効率的に2つつワークを運搬することで、速やかに共通エリア侵入条件を達成
- ボーナス条件達成を確実に達成できる機構を目指す！
- 直動機構を多用した直交アーム・仕分け機構を採用！
 - ワークに合わせた位置制御を容易に
 - 剛性の高い機構を目指す！

ロボットの特徴

ユニット構成

<全体図>

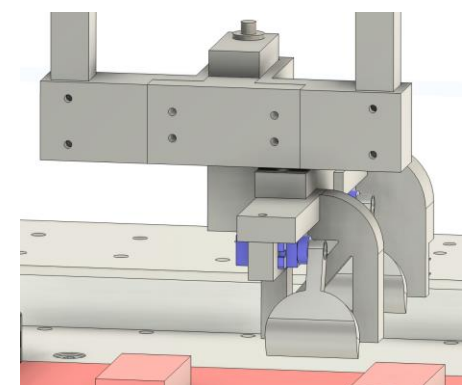
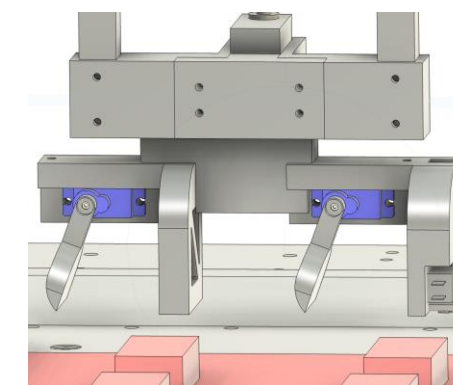
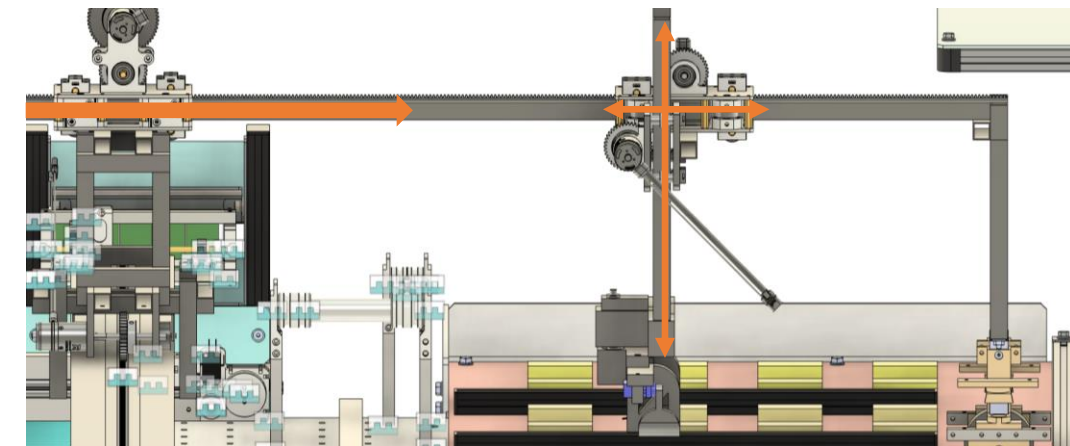
- 2つつワークを回収、コンベアで運搬し、陳列機構に正しい向きで充填



詳細

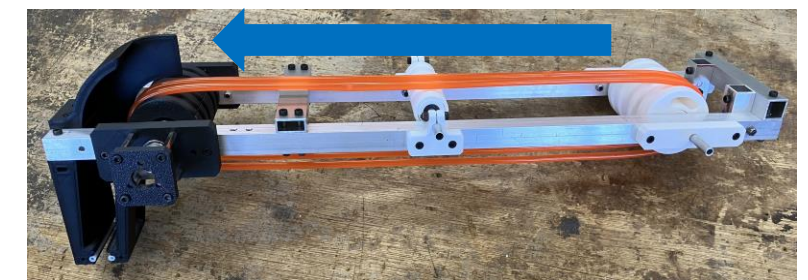
<回収機構>

- 直動
 - ハンドが移動するレールを展開
 - レール上をハンドだけが動くことで、可動部分の軽量化を実現！
 - 軸支持部分のタイヤはサスペンションにより段差を越え共通エリアに進入可能
- ハンド
 - 一度に二つのワークを把持可能！
 - 手先を90°回転させ、回収しつつボーナスエリアの向きに揃えられる！



<運搬機構>

- ハンドからワークを受け取り、シューティングエリアまで運搬
- 回収機構と非同期にすることで、効率的な動作を実現！



<陳列機構>

- 運搬機構から受け取ったワークを、バケットに詰めてボーナスエリアにシュートし一気に大量得点を狙う！

