

コンセプト

- ・ワークエリアのワークを5列ハンドを使って素早く回収
- ・相手の得点を抑えるために妨害ハンドを最短で展開
- ・単純な回収による大量得点を狙う
- ・ボーナス条件達成よりも個数を優先!

詳細

- ・ワイヤーによる引っ張りについて
- ①吸盤を角柱と接合し、ワイヤーで吊す
 - ②角柱が丁度収まる角筒に差し込む
 - ③ワイヤーが筒の中心に来るように調節する
 - ④ワイヤーはフックを伝ってハンド上部へ繋がる
 - ⑤ハンド上部でワイヤー同士が結合される
 - ⑥ワイヤーはハンドの機体の手前側にある巻き取り機へと繋がる
 - ⑦巻き取り機をモーターで制御することでワイヤーを引っ張り、吸盤を上下に動かす

ロボットの特徴

ユニット構成

- ・5列ハンドはxy方向に移動
- ・吸盤はワイヤーの巻き取りによる上昇と重力による下降により制御
- 巻き取りに集約することで制御を簡略化
- ・電磁弁は巨大なもの一つを使用することで軽量化
- ・掴んだワークはベルトコンベアに乗り、斜面を通じてシューティングエリアへ投下

