

舞鶴高専 時をかけるばなな

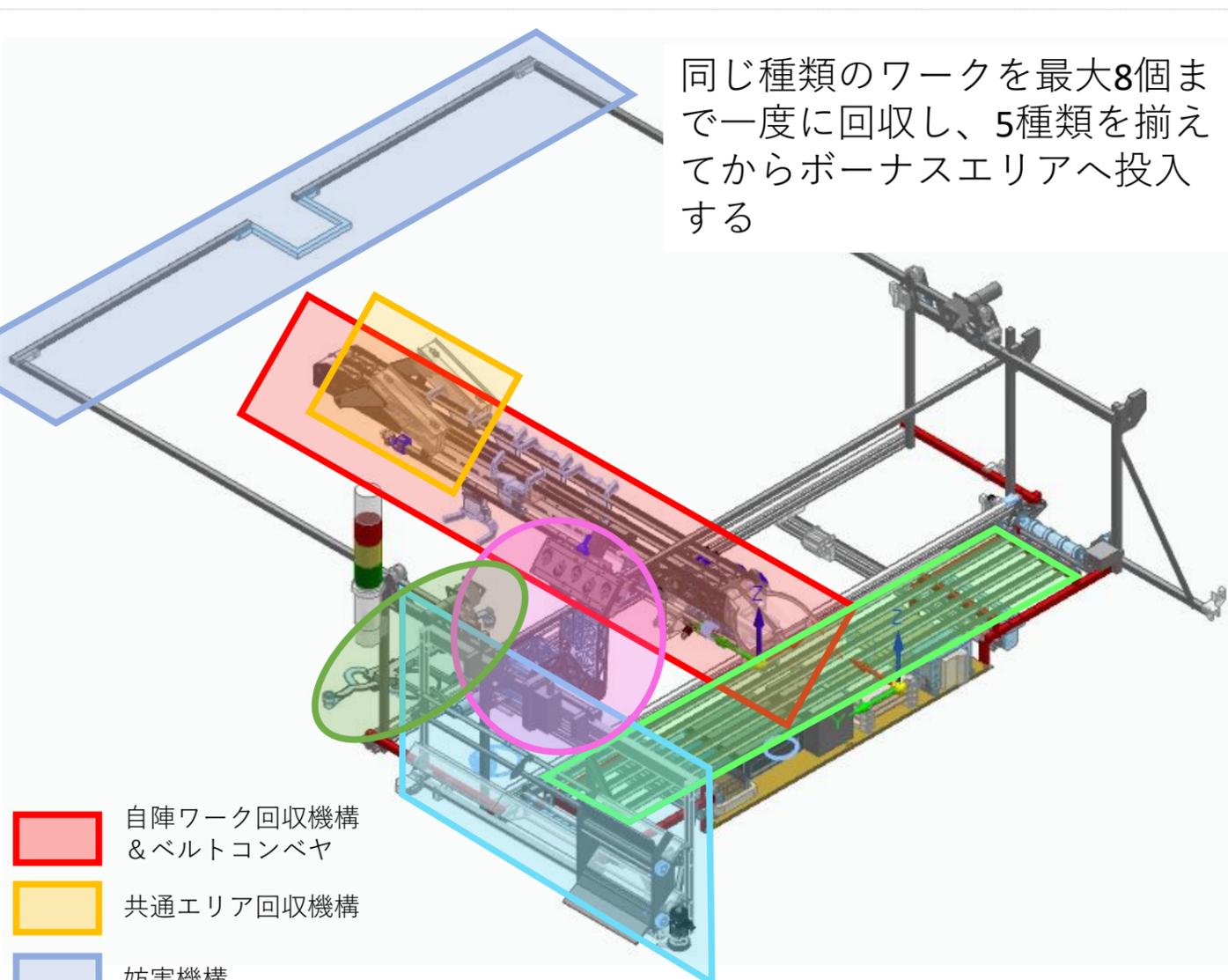
コンセプト

自陣ワークを**最速で回収**し、同時に共通エリアへ**妨害アーム**を投入して相手の得点を阻止する。
 回収したワークを**ベルトコンベヤ**でシューティングエリア方面へ搬送することで、アーム動作よりも高速に得点化を図る。
 搬送時にワークを**種類別に自動整列**し、ボーナス得点を素早く狙えるよう準備する。
半自動化によりヒューマンエラーを極力抑え、安定した**勝利**を狙う

ロボットの特徴

ユニット構成

同じ種類のワークを最大**8個**まで一度に回収し、**5種類**を揃えてからボーナスエリアへ投入する

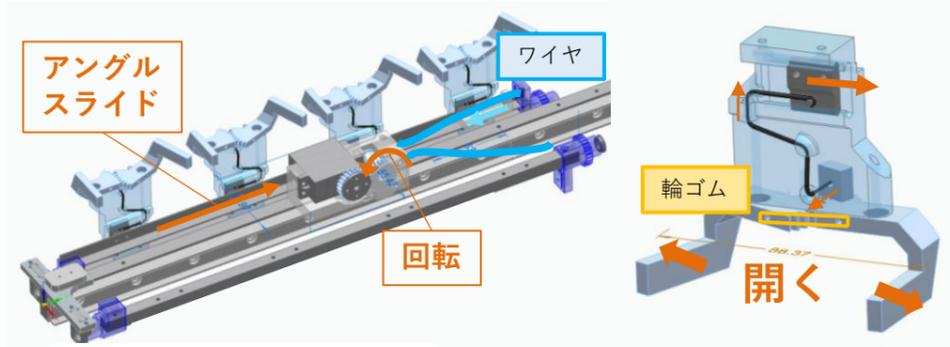


- 自陣ワーク回収機構 & ベルトコンベヤ
- 共通エリア回収機構
- 妨害機構
- 5連ベルトコンベヤ
- シューティングエリアへのソート機構①
- シューティングエリアへのソート機構②
- 共通エリア侵入条件達成機構

詳細

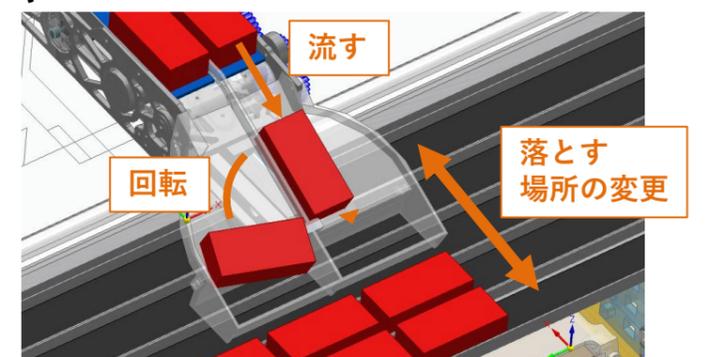
< 自陣の8個同時回収アーム >

- ・サーボモータを回転
→ ワイヤを引く
- ・アングルがスライド
→ アーム内部のスライダを引く
- ・アーム内部のスライダの動きでアームが開く
- ・閉じるときは、黄色で示したゴムの力で自動的に閉じる



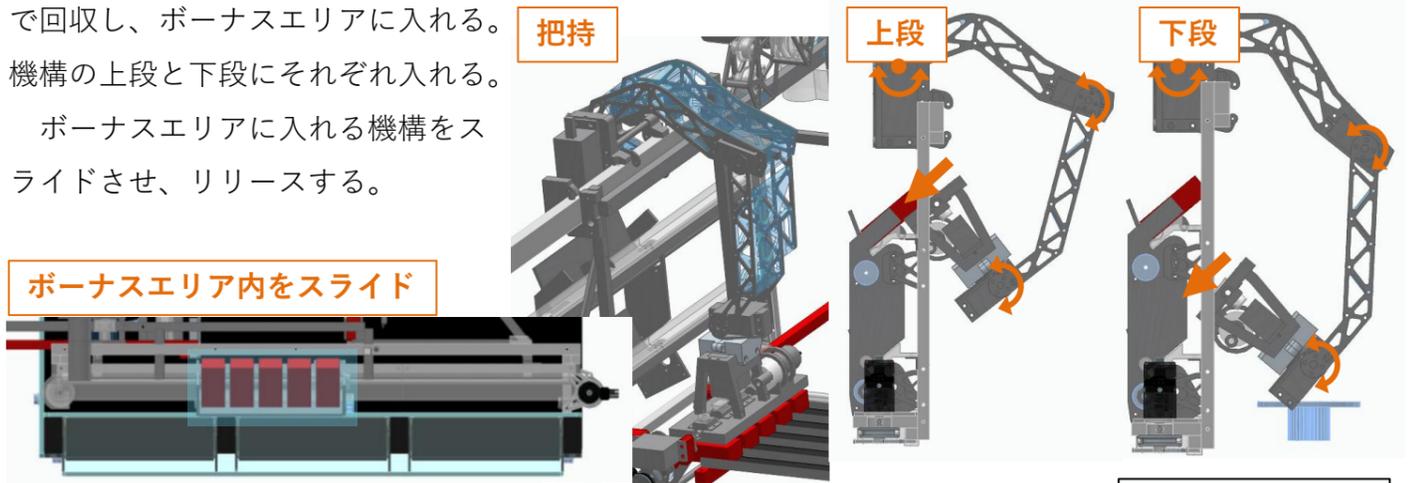
< 方向転換機構と5連ベルトコンベヤ >

回収アームで回収した8個のワークを、90度向きを変えてベルトコンベヤ（黒色）に落とす。その際、落とす場所を種類によって変えることで種類ごとに分けておくことができる。



< ボーナスエリアシュート機構 >

ベルトコンベヤから3軸のアームで回収し、ボーナスエリアに入れる。機構の上段と下段にそれぞれ入れる。ボーナスエリアに入れる機構をスライドさせ、リリースする。



< 共通エリア侵入条件達成機構 >

競技開始直後、4つの吸引機構付きアームを展開してワークを回収し、ロボット内で回転させて回収する。展開を行うことで、ロボットでほとんど覆われたシューティングエリアへ落とすことができ、共通エリア侵入条件を達成する。

