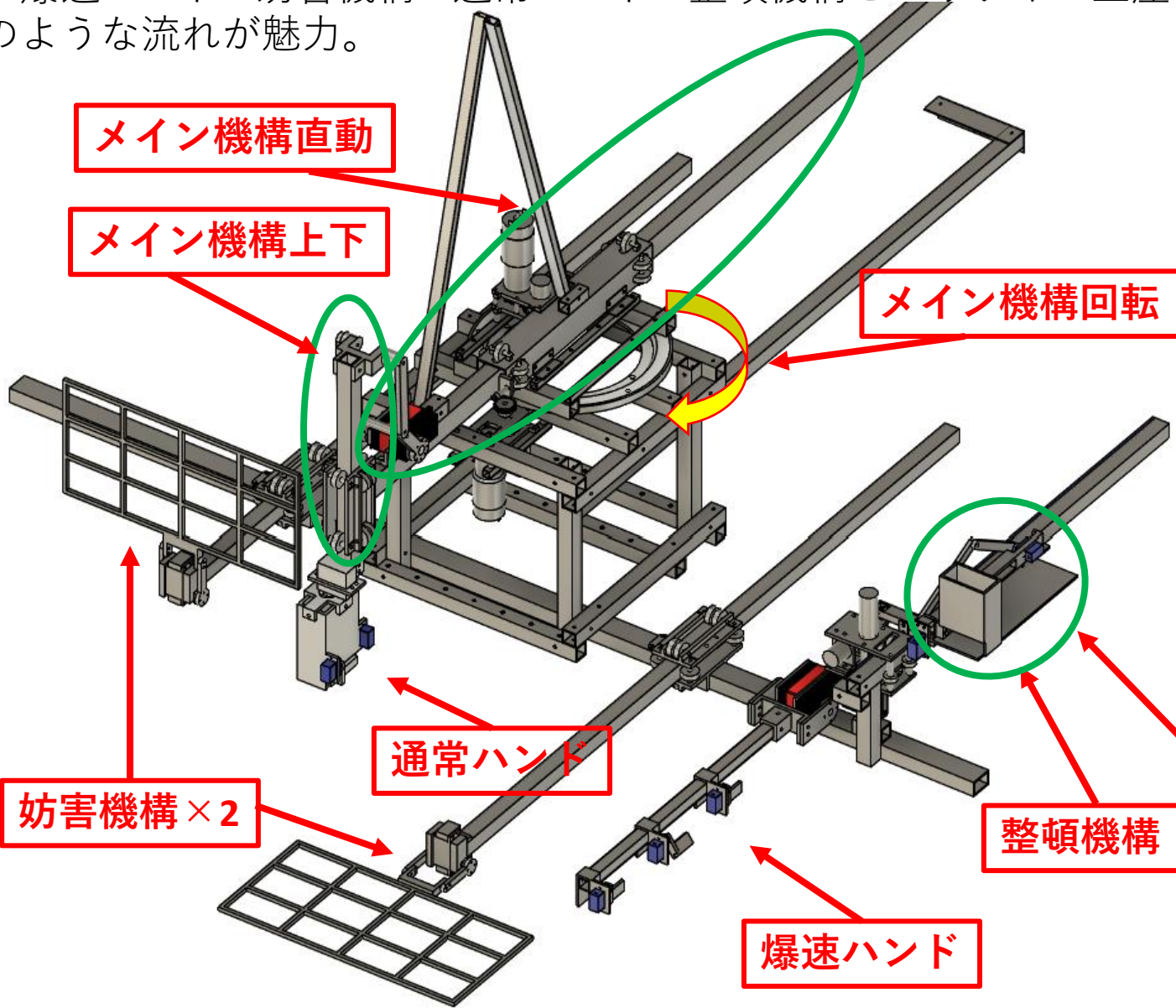


コンセプト

- ・自動化を行い、手動制御より早くワークを取得し、より正確にボーナスの獲得を行うことをコンセプトとする。
- ・自チーム側のワークをパーフェクトに取りきるのが目的なため、共通エリア侵入を妨害する機構を実装して相手の得点を阻止する。また、共通エリア侵入は相手よりも素早く行う必要があるため、侵入条件達成用の素早く動くハンド(以下、爆速ハンド)を別途実装する。
- ・ボーナス達成用の整頓機構をシューティングエリア上に別途実装することで、ハンドの重量化を防ぐ。

ロボットの特徴

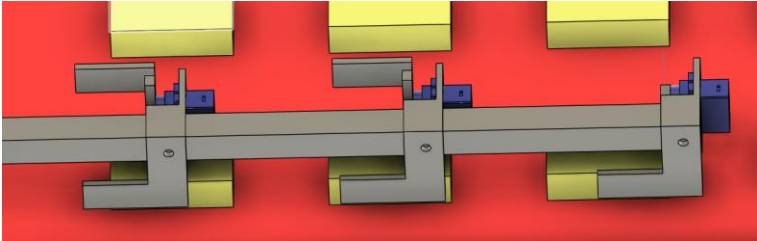
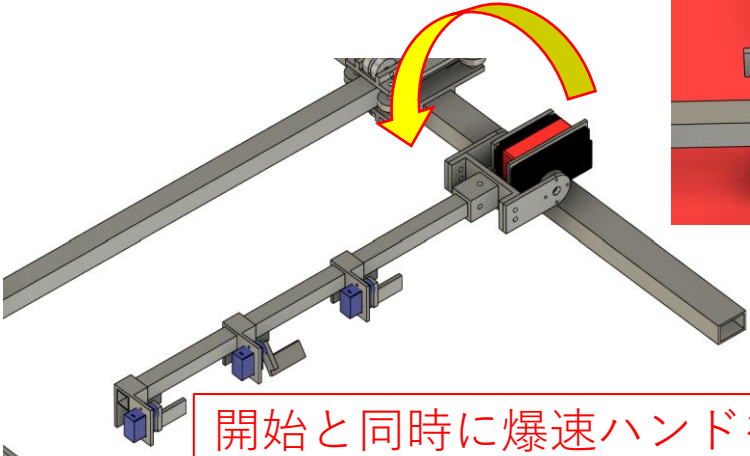
- ・ハンドリングはサーボによるシンプルな挟んで掴む機構。
- ・たくさんの機構が実装されているのがポイント。
- ・爆速ハンド⇒妨害機構⇒通常ハンド⇒整頓機構というライン生産のような流れが魅力。



詳細

～ ワーク取得、ボーナス取得までの流れ ～

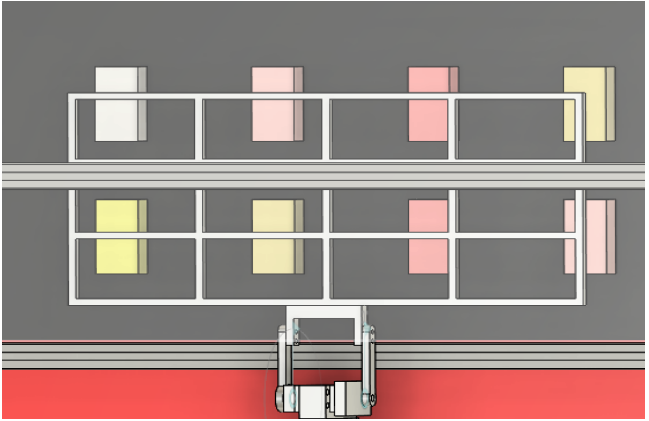
①開始と同時に爆速ハンドによるワーク取得



回転すると、ハンドがワークにぴったり。

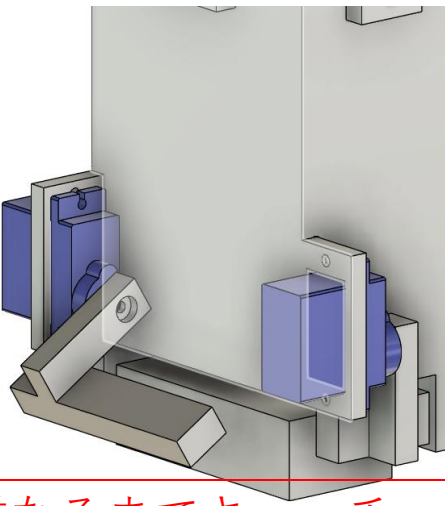
開始と同時に爆速ハンドを回転。3つを取得する。

②妨害機構を展開



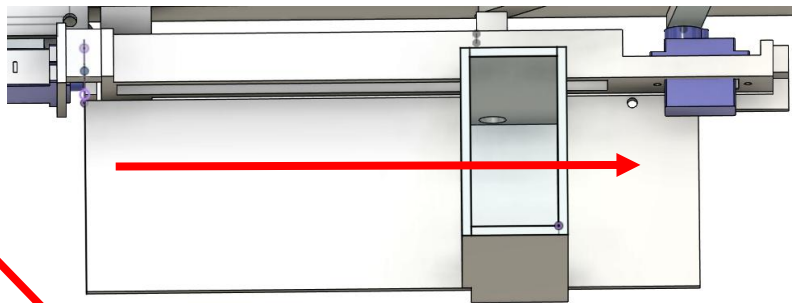
妨害機構を直進させワークを覆う。

③通常ハンドでワーク取得

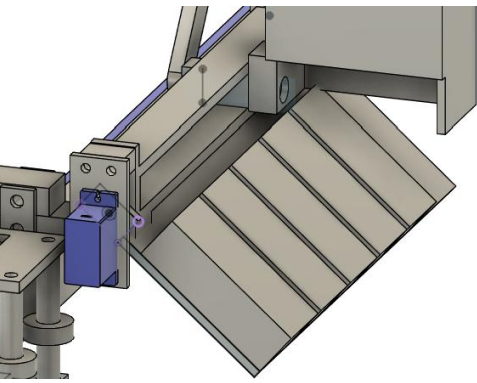


5個重なるまでキャッチ。

④整頓機構でボーナス条件達成



この機構を示している。重なったワークを横に並べる。



最後は床を傾けてシュート。ボーナスゾーンに5種類入る。