

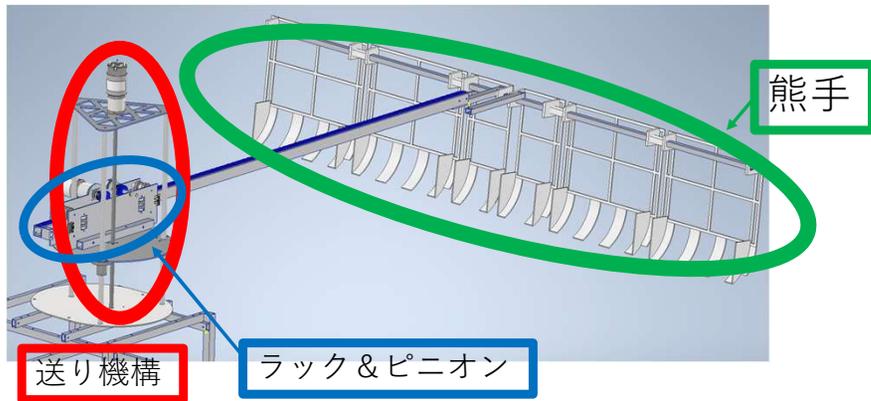
コンセプト

・ワークを最速ですべて取る！

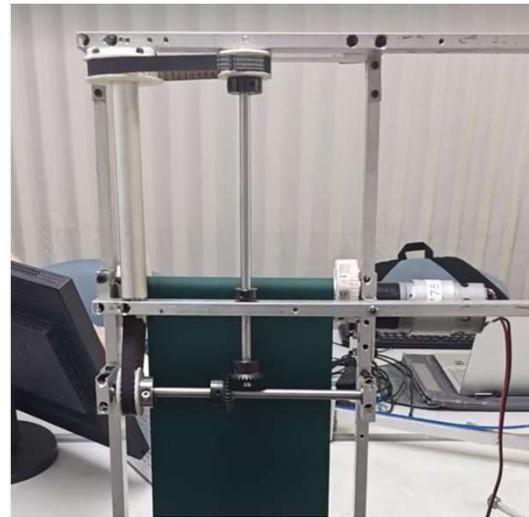
ロボットの特徴

ユニット構成

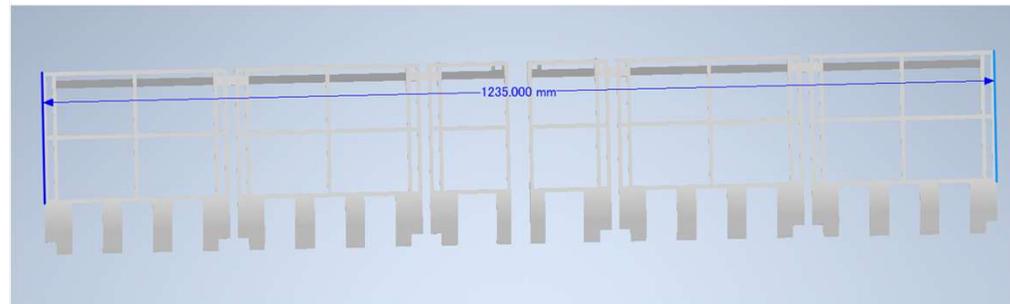
- ①熊手と名付けたハンドでフィールドの全てのワークを一気にかき集める
- ②熊手を自前の壁に沿ってワークごと持ち上げる
- ③ベルトコンベアがワークをシューティングエリアへ運ぶ



詳細



二つのベルトコンベアを一つのモータで動かせるように、笠歯車で回転の向きを変えました



横幅1235mmのおそらく大会史上最大のハンド（ばなな調べ）