

コンセプト

- ・ボーナス得点を獲得しやすい**回収順序**
- ・アルミフレームをレールにして**シンプル**
- ・**差動機構**の活用

ロボットの特徴

ユニット構成

【全体像】

アイテム設置機構

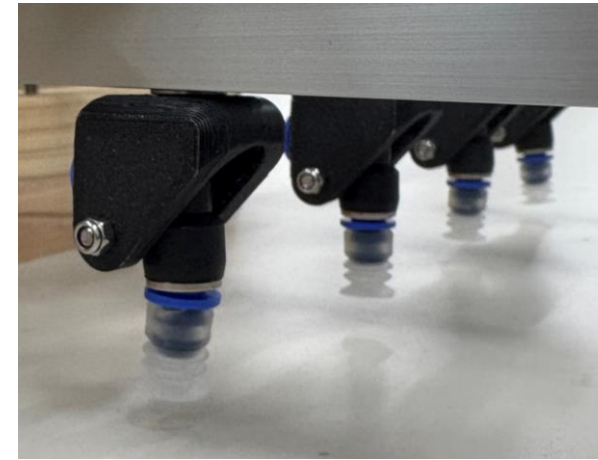
コントローラー
(有線)

アイテム回収機構

差動機構

詳細

【アイテム回収機構】

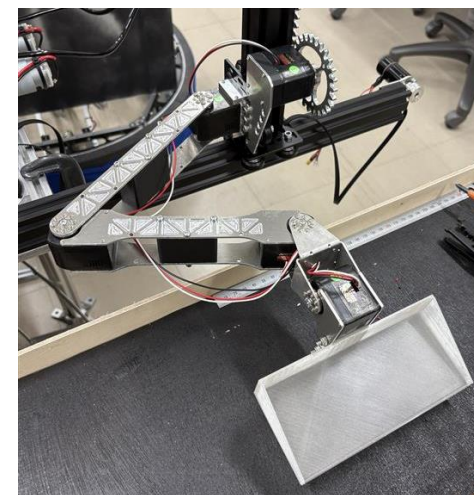
ワークを**吸着**する。

- ・箱を**傷つけにくい**
- ・キャッチ、リリースが**高速**

【差動機構】

構造を**シンプル**に。
パワーを**2倍**に。左右のサーボが**同じ**向きに動く
→全体が**横に移動**左右のサーボが**異なる**向きに動く
→吸盤の**間隔が変わる**

【アイテム設置機構】

**6軸**アームで複雑な動作を実現。

- ・回収機構からワークを**受け取る**
- ・シューティングエリアにワークを**設置する**