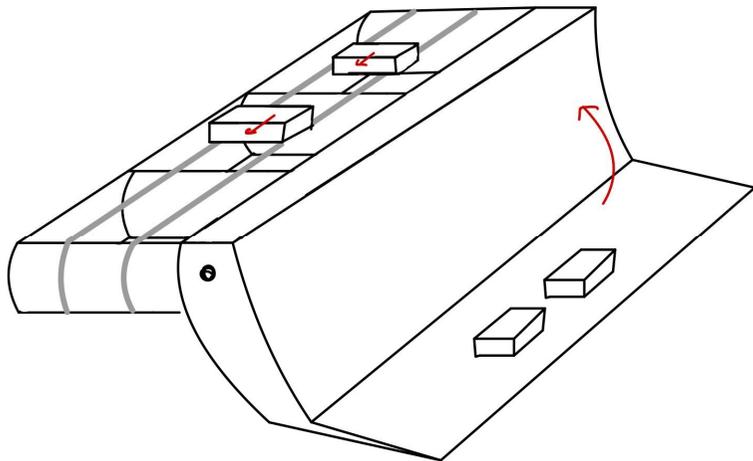


コンセプト

- 共通エリアワークの積極的な妨害！
- ボーナスよりも個数重視！
- あらかじめ必ず取りたいワークに見切りをつけ、それらは確実にとる！
- 私たち自身が初心者なので、シンプルな設計を目指しました！

ロボットの特徴

- ワークを一気にベルトコンベアに流し、複数のワークを同時に操ることの実現



ユニット構成

詳細

〈ワークの運送法〉

板1を用いてワークを図2のように板2の上に乗せ、板2を図3のように回転させることによってベルトコンベアに移動させる。

図 1

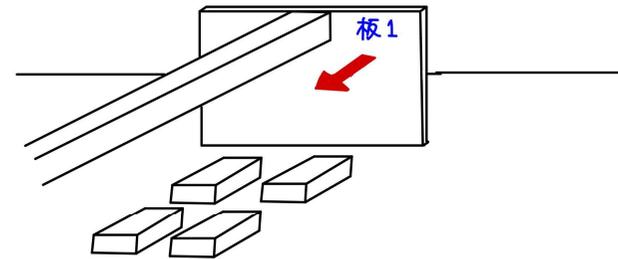


図 2

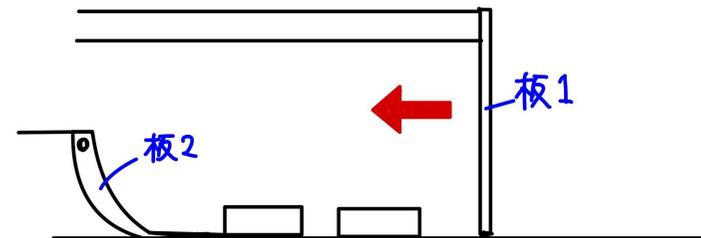


図 3

