

コンセプト

① 確実なワーク回収

タイムロス無くし、パーフェクトを実現する

② 一度に大量のワーク回収

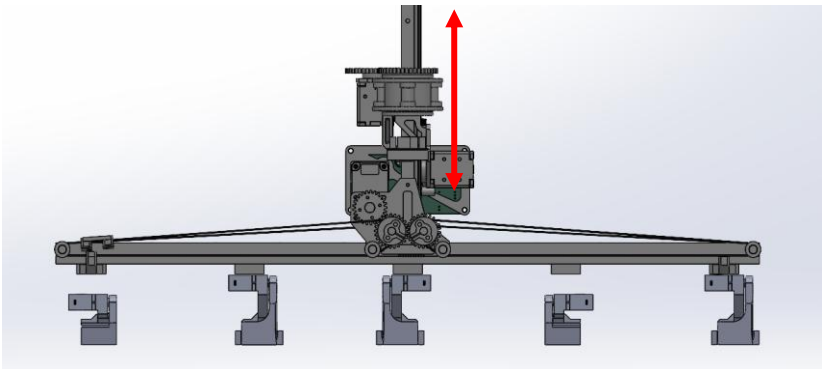
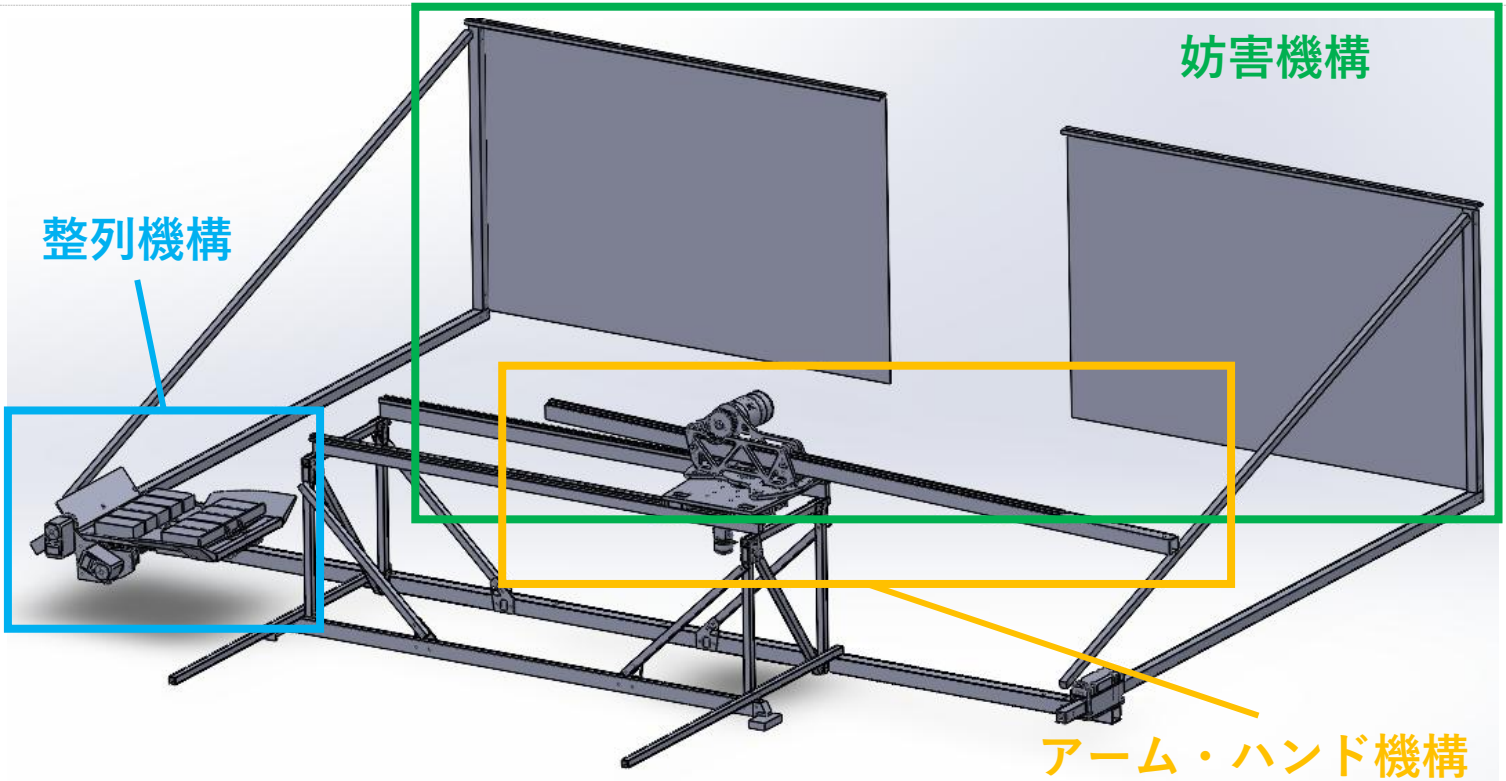
大量回収により得点を重ね、ボーナス達成を狙う

③ 妨害カウンター

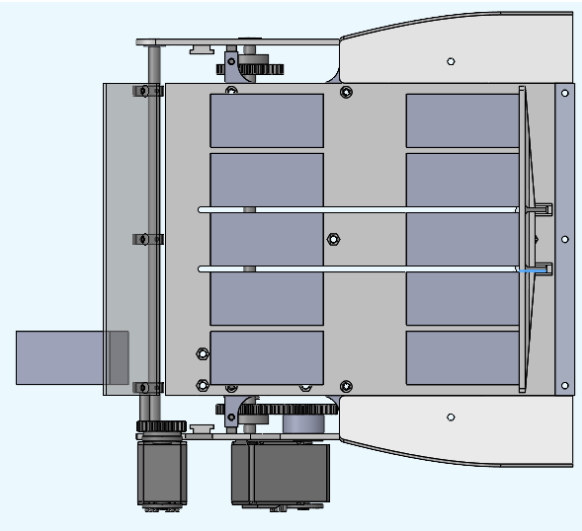
妨害されても、妨害し返し、ワークエリアの勝負に持ち込む

ロボットの特徴

ユニット構成

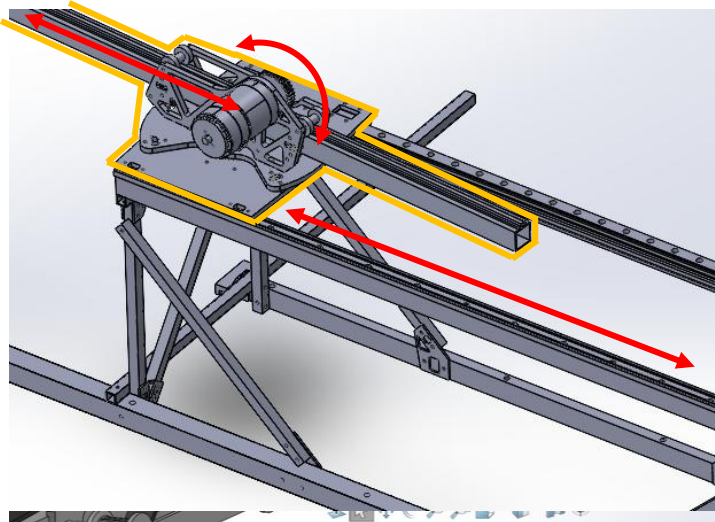


ハンド機構



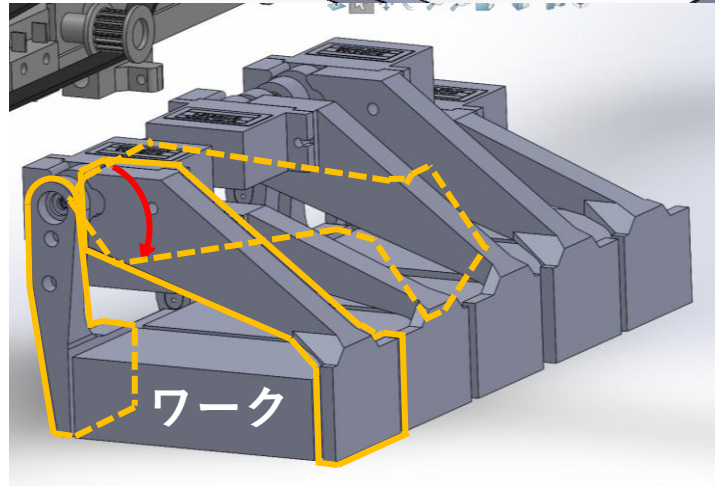
整列機構

詳細



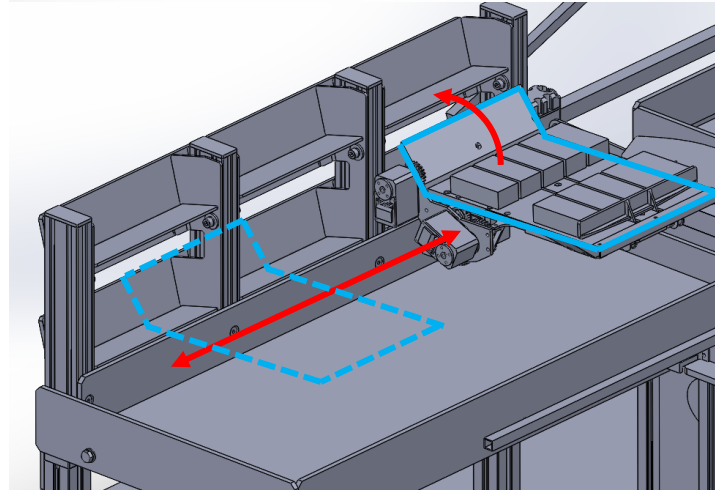
アーム機構

アームは土台ごと左右に移動し、アームの旋回と伸縮によってアーム先端を回収目標のワーク位置に移動させる。アーム先端の重量に耐えられる高い剛性を持つように設計を工夫。



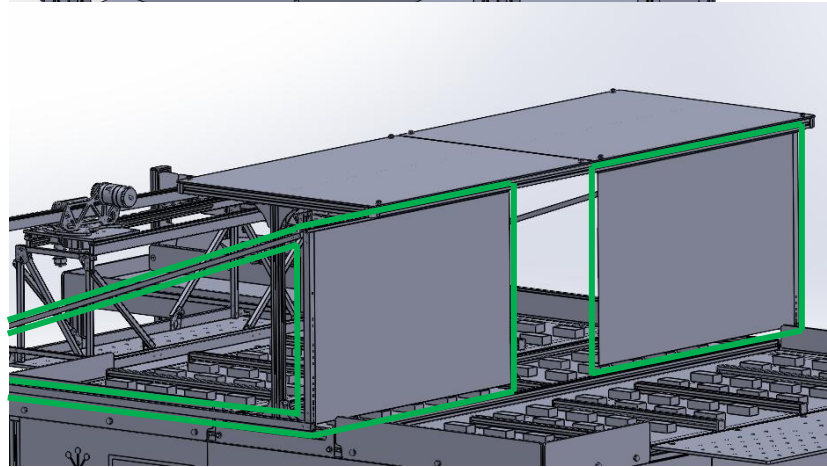
ハンド機構

同時に5個のワークを保持することが可能。爪を回転させ、ワークを両端から挟み込むようにして掴む。シンプルな機構を用いることで、競技中のトラブルを防ぐ。



整列機構

回収したワークを整列機構に載せ、整列機構上で位置を整えた上で、機構を倒すことでワークを棚に入れ、ボーナスを狙う。これ1つで全ての棚にワークを投入し、ボーナスを獲得することができる。



妨害機構

共通エリアへの侵入を妨害されても、横から妨害機構を差し込み、妨害し返す。ワイヤを用い、機械的な工夫をされた機構により大きく展開し、妨害を実現する。