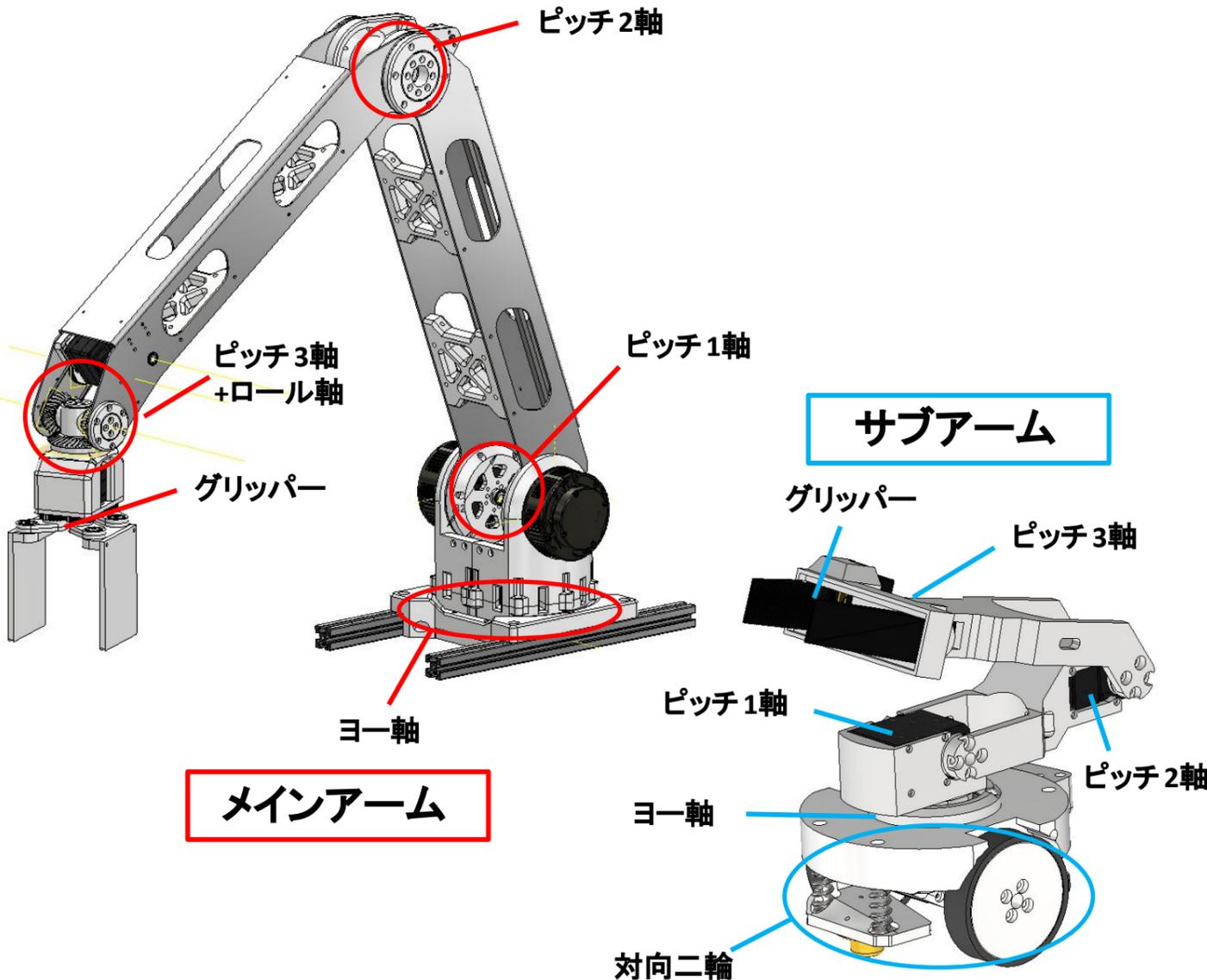


コンセプト

- メインアームとサブアームで役割を分担
- メインアームで着実に得点を取りつつ, サブアームでボーナス得点を獲得
- 高汎用性のメインアーム
 - 安定・高速な動作
 - ワークエリア-シューティングエリア間を運搬
- ボーナス得点用の自走式サブアーム
 - シューティングエリア内を移動
 - シューティングエリア内のワークをボーナスエリアに運搬

ロボットの特徴

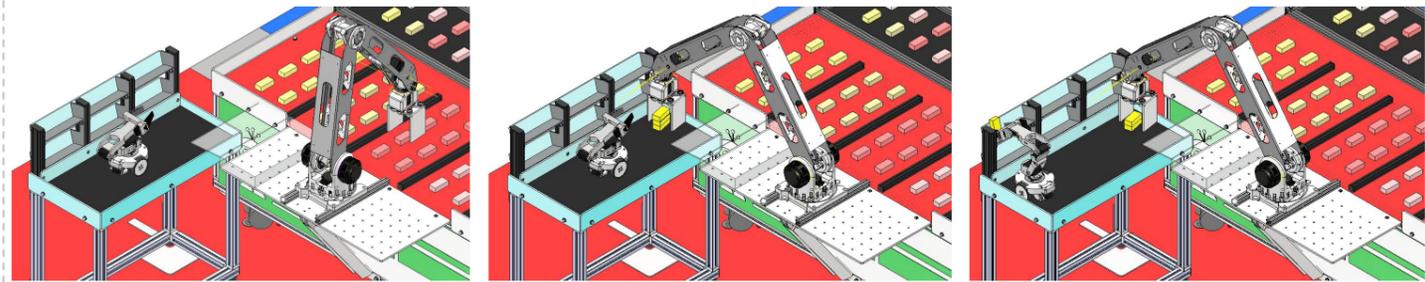
- 高剛性の機体で安定した動作を実現
- 高自由度のため, 状況に応じて様々な動作が可能



ユニット構成

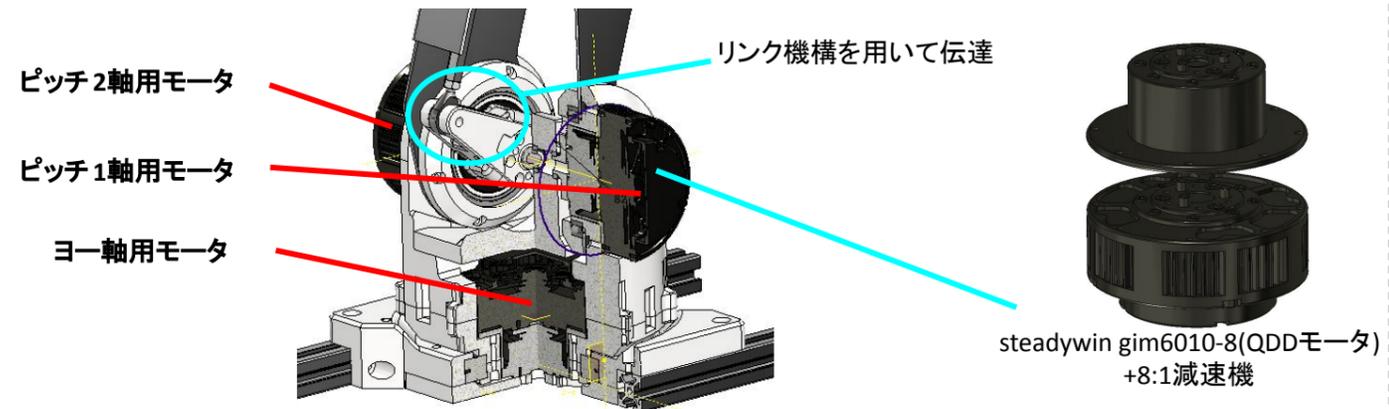
詳細

<回収手順>

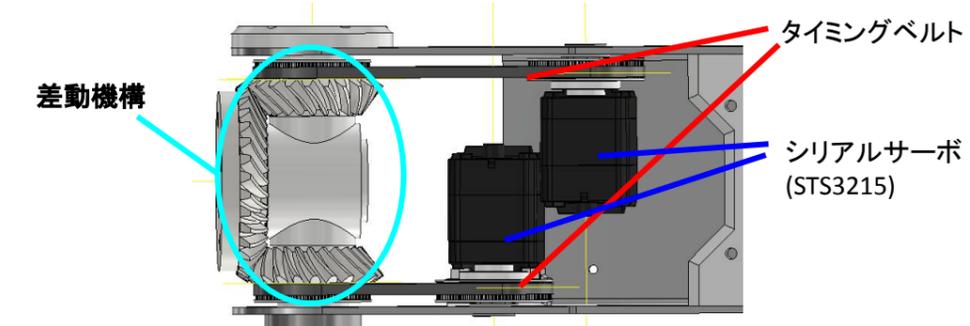


<機構詳細>

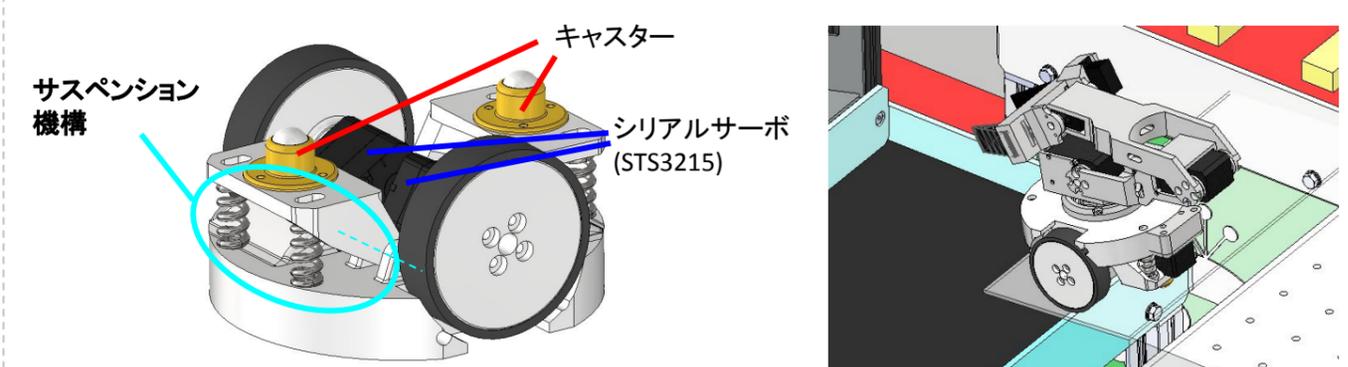
- ロール・ピッチ1, 2軸のモータを全て根本に配置 → 慣性モーメント低減



- ピッチ3軸とロール軸に差動機構を搭載 → コンパクトな手首機構



- サスペンション付きキャスターを搭載した小型対向二輪台車



ボーナスエリア進入時の衝撃を軽減