

コンセプト

- ・ 目指せ予選通過！！
→ ボーナスよりも個数を重視
- ・ 狙えワーク大量獲得！
→ ベルトコンベアで一気に輸送
→ 自エリアの回収が短時間に
→ 共有エリアに早めに触れられる
- ・ ボーナス得点もないがしろにはしない

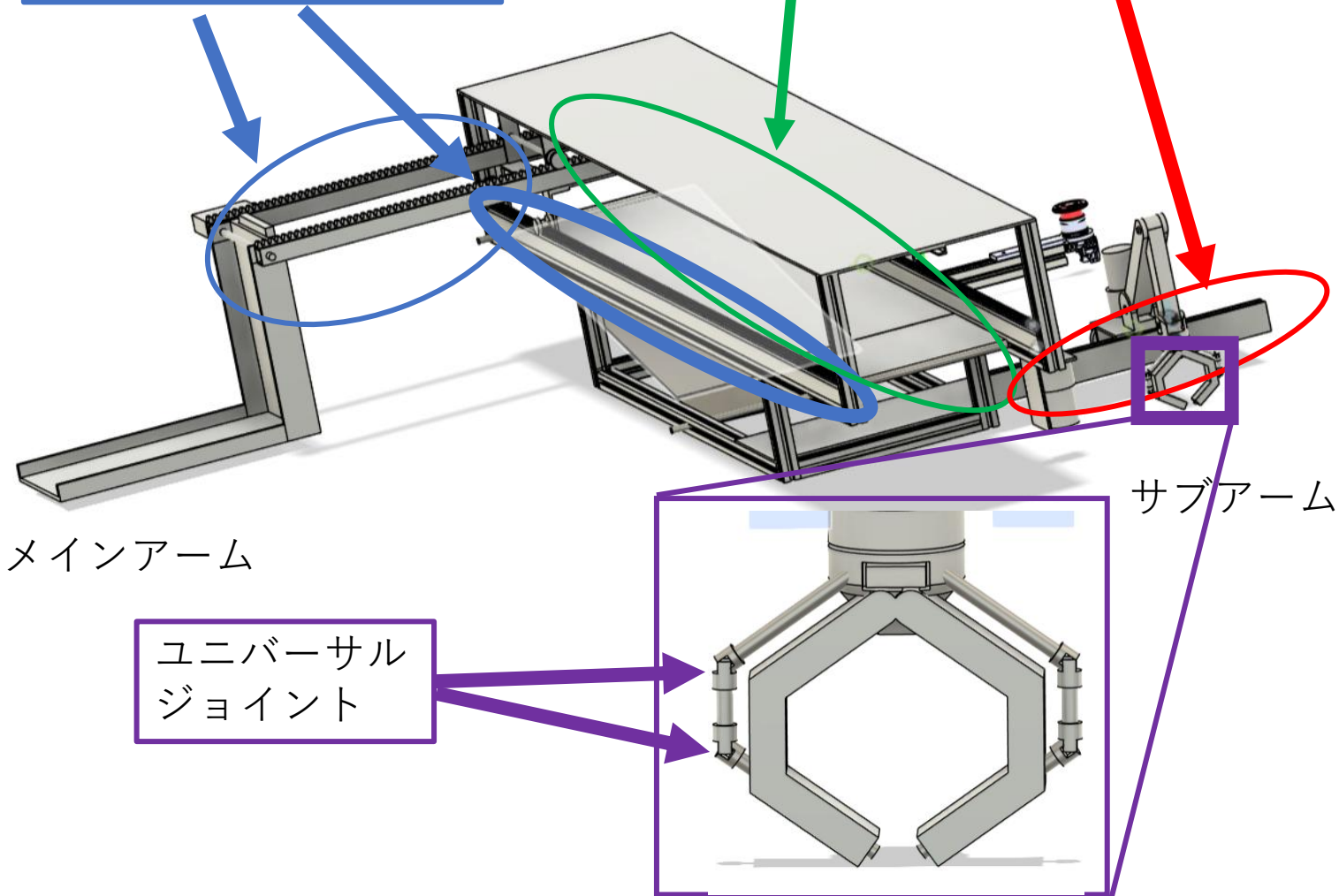
ロボットの特徴

- ・ ベルトコンベア & 2つのアームの効率重視！！
- ・ フィールドからの回収はメインアーム
- ・ 大量回収が可能なベルトコンベア
- ・ シューティングエリアで追加得点を狙うサブアーム

ラックアンドピニオン
& スライドレール

ベルトコンベア

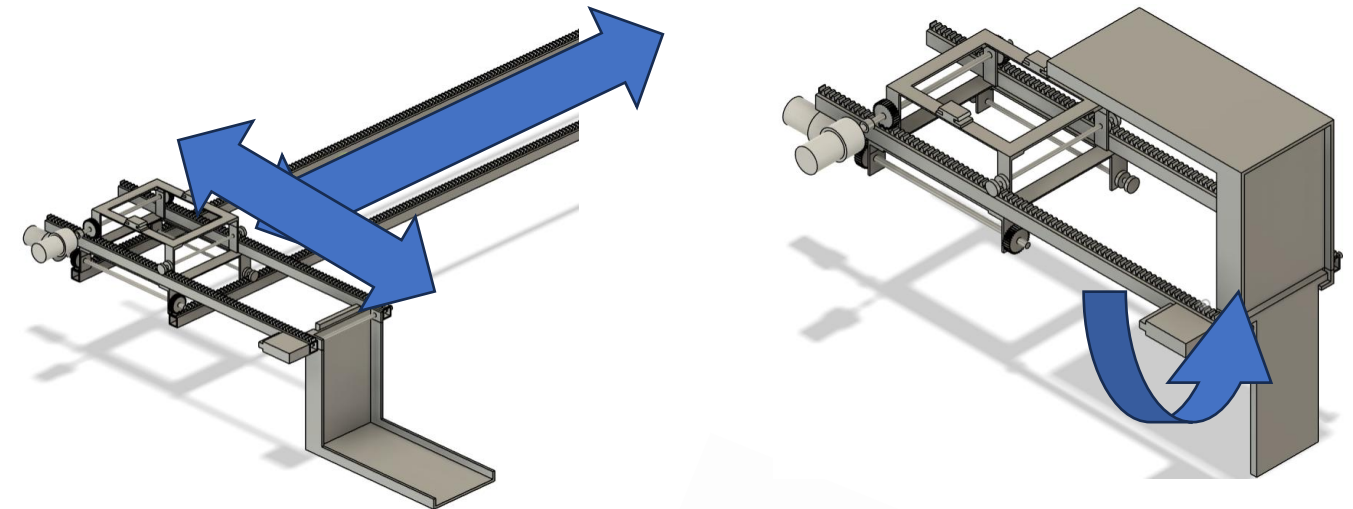
スライドレール



詳細

<メインアーム>

- ・ ラックアンドピニオンによるXY軸の移動が可能！
- ・ スライドレールの使用によりブレにくい機構



- ・ ショベルカーのようにガサッとすくうアーム
- ・ モーターが回転してワークを一気にベルトコンベアへ！！

<土台>

- ・ 工場から着想を得て、ベルトコンベアを採用！！
- ・ ベルトコンベアを常に稼働させることでワークの回収と追加得点の確保に集中可能！
- ・ アルミフレームを主軸に重厚かつ組み立てが容易な設計

<サブアーム>

- ・ シューティングエリアと平行に動けるスライドレールの実装
- ・ ハンドの先が回転させることで裏向きのワークも正しい向きに並べられて追加得点GET！！

