

コンセプト

勝てる機体を作る！

勝てる機体のコンセプト

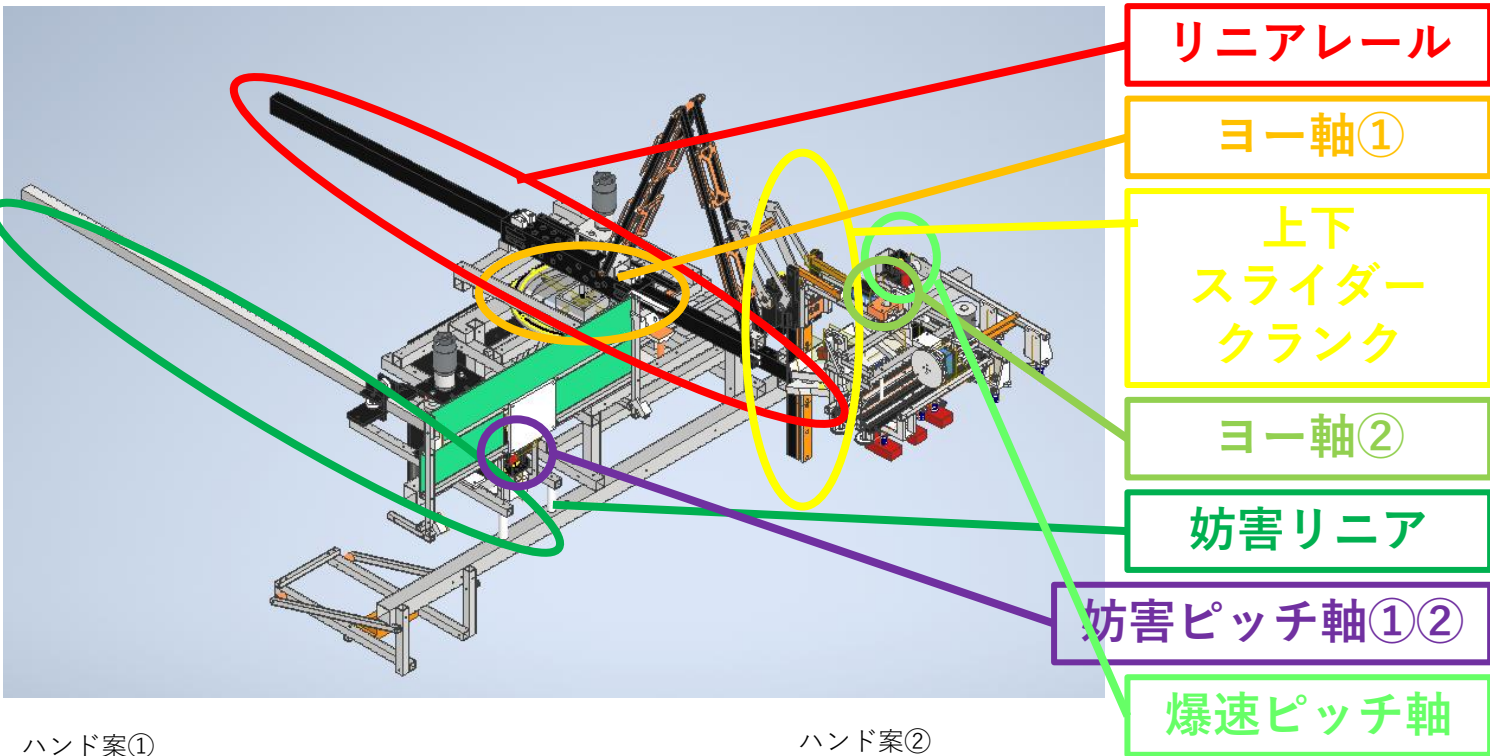
- ・一度の往復で大量のワーク取得
- ・正確なシューティング
- ・爆速ハンドと妨害機構の設置

ロボットの特徴

ユニット構成

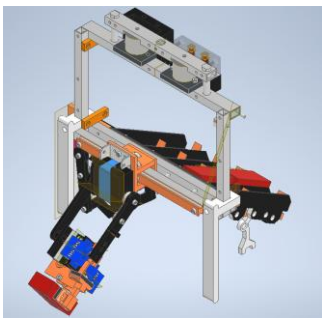
メイン部分

- ・去年と同様の回転と伸びと上下による移動
- ・妨害機構と爆速ハンドによって共通エリアのワーク取得を防ぐ

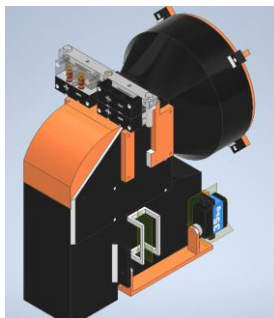


ハンド案①

- ・スライダーに一つ一つワークを入れていき、1往復で10個のワークを取得できるハンドマーク9
 - ・吸い込みタンク式のハンドマーク12
- この二つを付け替えて大量得点を狙う



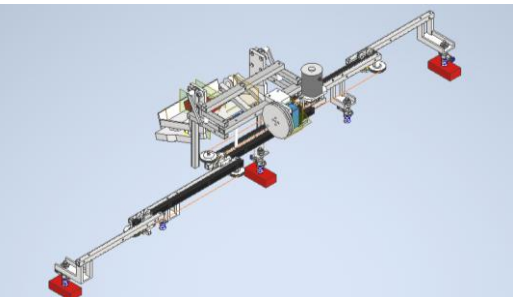
マーク9



マーク12

ハンド案②

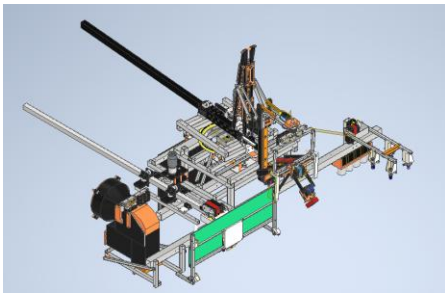
- ・ロジャアーム機構を用いた伸縮機能によって離れた位置にある5種類のワークを一度に取得
- ・スライダーに10個収納し、更に吸着パッドに5個保持したまま移動し、1往復で15個のワークをシューティングできる。(ハンドマーク13)



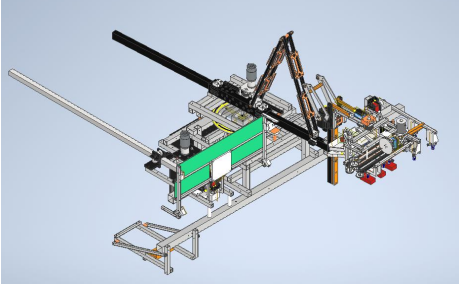
マーク13

詳細

機体全体像 (ハンドマーク9+マーク12)

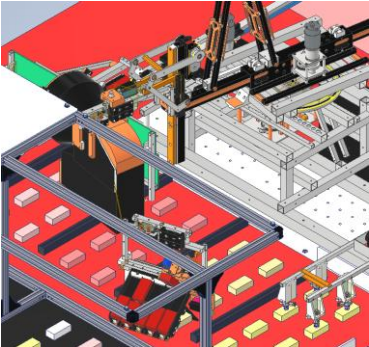
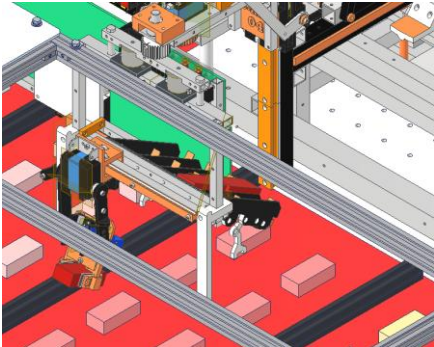


機体全体像 (ハンドマーク13)



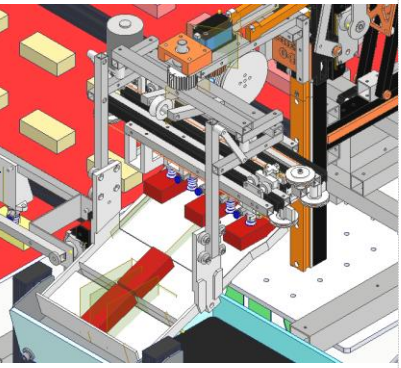
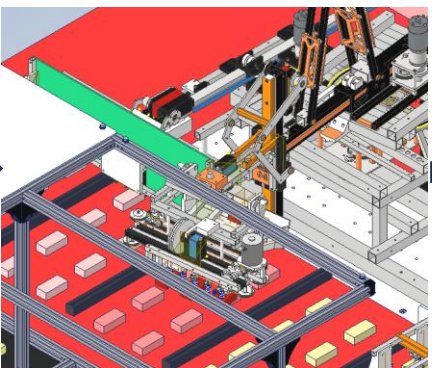
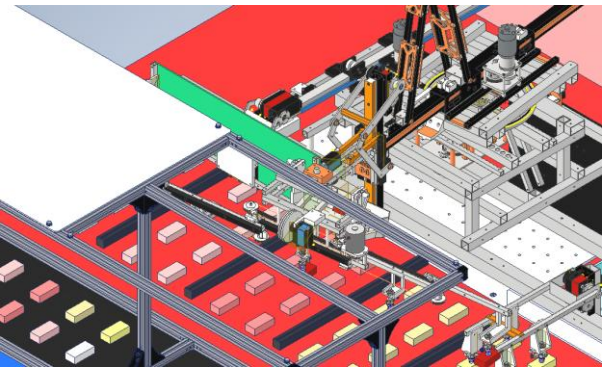
ハンド案①について

- ①マーク9を用いて6か所のボーナスエリアにワークを入れる
- ②電磁石によってマーク9をフィールド上で切り離す
- ③あらかじめ設置しているマーク12にハンドを付け替え
- ④残っているワークを吸引してすべて取得しシューティングエリアにシュートする



ハンド案②について

- ①ロジャアーム機構でハンドを左右に展開する
- ②吸着パッドで5個のワークを取得
- ③ロジャアーム機構を縮める
- ④スライダーにワークを15個ストックしボーナスエリア、シューティングエリアにシュートする

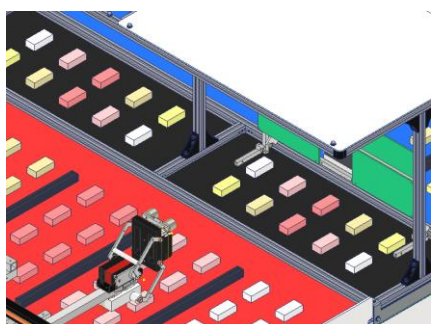
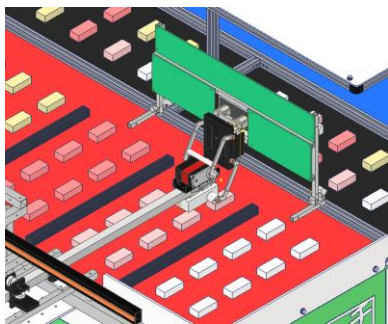


妨害機構について

- ①共通エリア手前まで伸びる
- ②条件を満たすと、平行リンク機構と電磁石によって壁、または蓋の妨害を切り離して設置する

爆速ハンドについて

- ①1軸サーボと吸着パッドにより3つのワークをスタートと同時に取得する



※壁案

