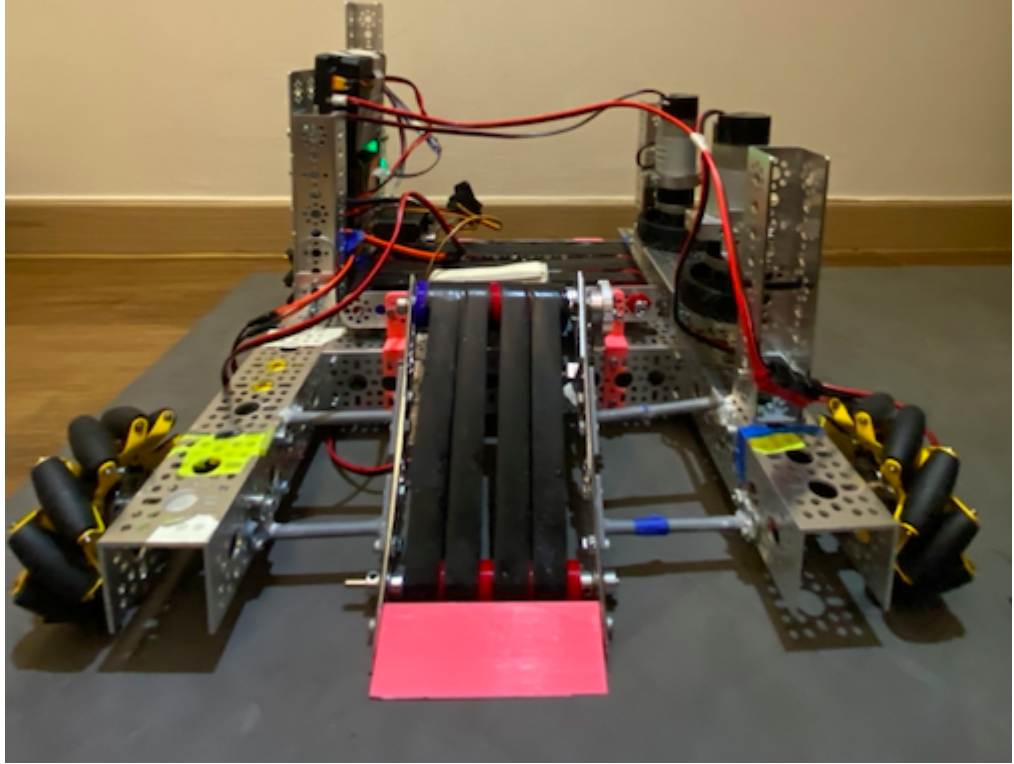


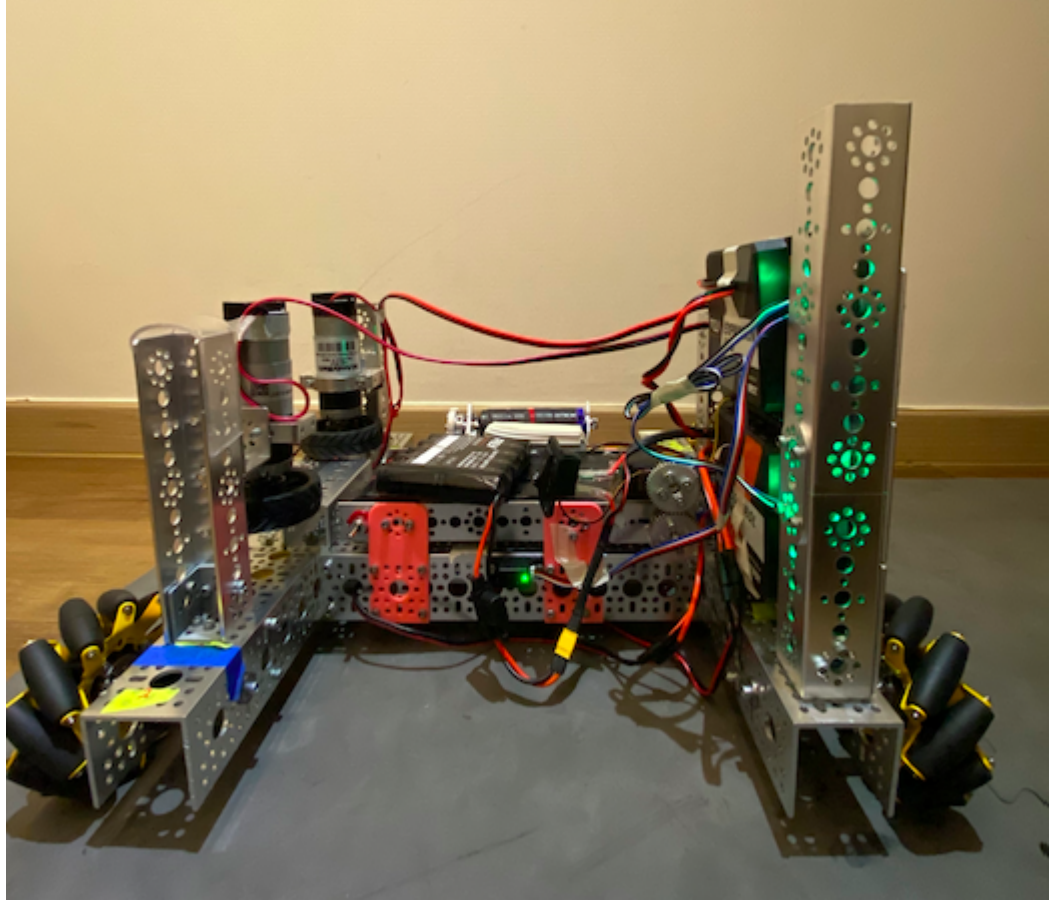
우리 팀 로봇만의 특징 3가지

1. 컨베이어 벨트: 바닥에 배치된 픽셀을 효율적으로 로봇의 본체 위로 운반하기 위해 사용한 컨베이어 벨트를 이용했다. 로봇의 본체 위에 수평으로 한 개, 지면과 로봇을 연결하는 경사로 한 개의 컨베이어 벨트를 제작하여 지면에서 본체위, 그리고 본체 위에서 측면까지 픽셀을 운반할 수 있는 경로를 만들었다.
2. 픽셀을 운반하는 면에서 부각되는 로봇의 주된 특징으로는 로봇의 측면에 조립된 슈터가 있다. 경기장 중심을 가로지르는 구조물이 있다는 것을 감안하여, 구조물 사이로 길을 찾아다니는 과정을 최소화하기 위해 픽셀을 발사 기구를 제작하였다.
3. 3D 프린트 부품들: 컨베이어 벨트, 슈터 등의 부가적인 구조물을 로봇과 조립하기 위해서 3D 프린팅으로 제작한 부품을 사용하였다. 3D프린트를 이용한 추가적인 부품의 제작을 통해 기존 기성품으로 제작 가능한 구조물 외에 다양한 구조물을 만들 수 있었기에 더욱 효과적인 로봇을 만들 수 있었다.

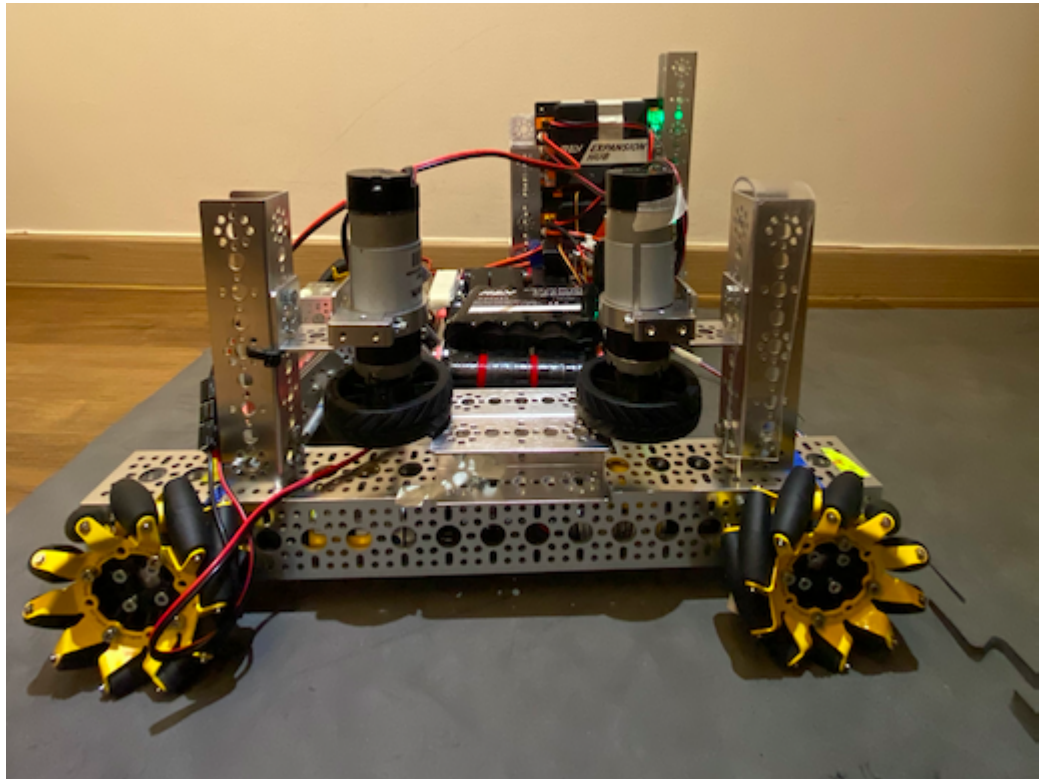
전



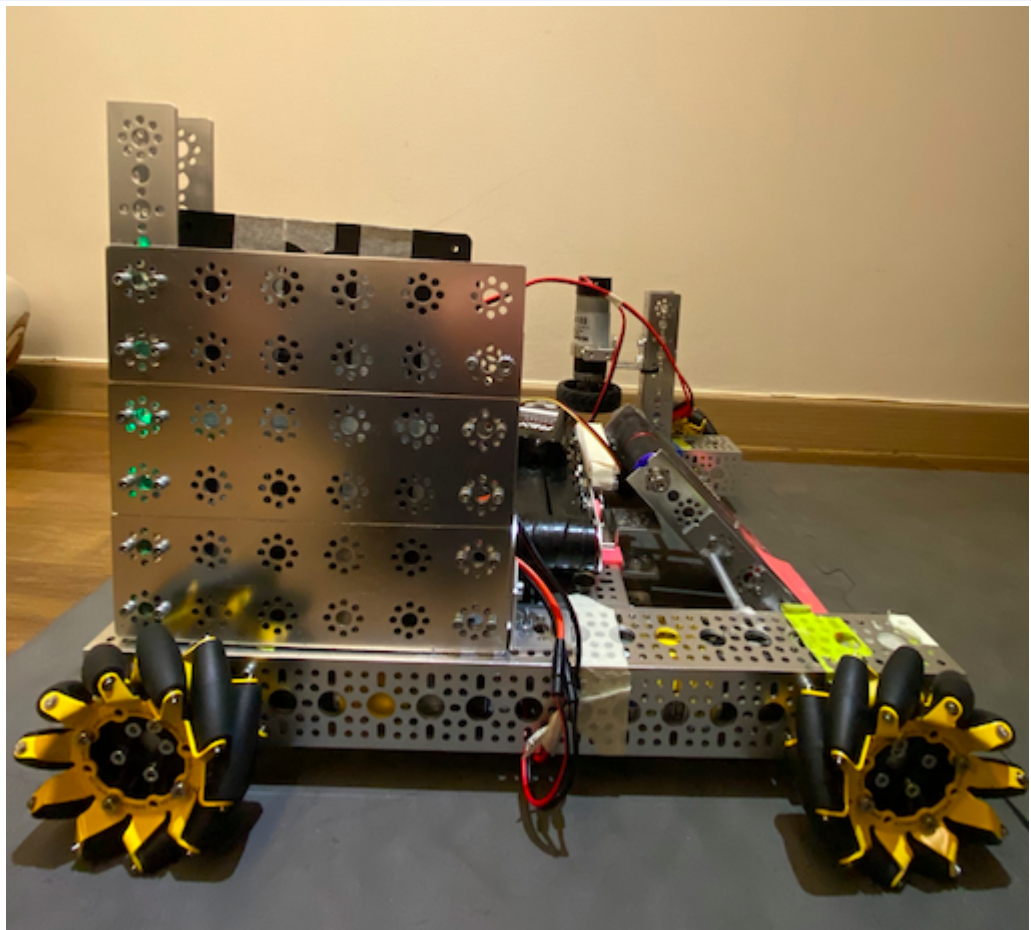
후



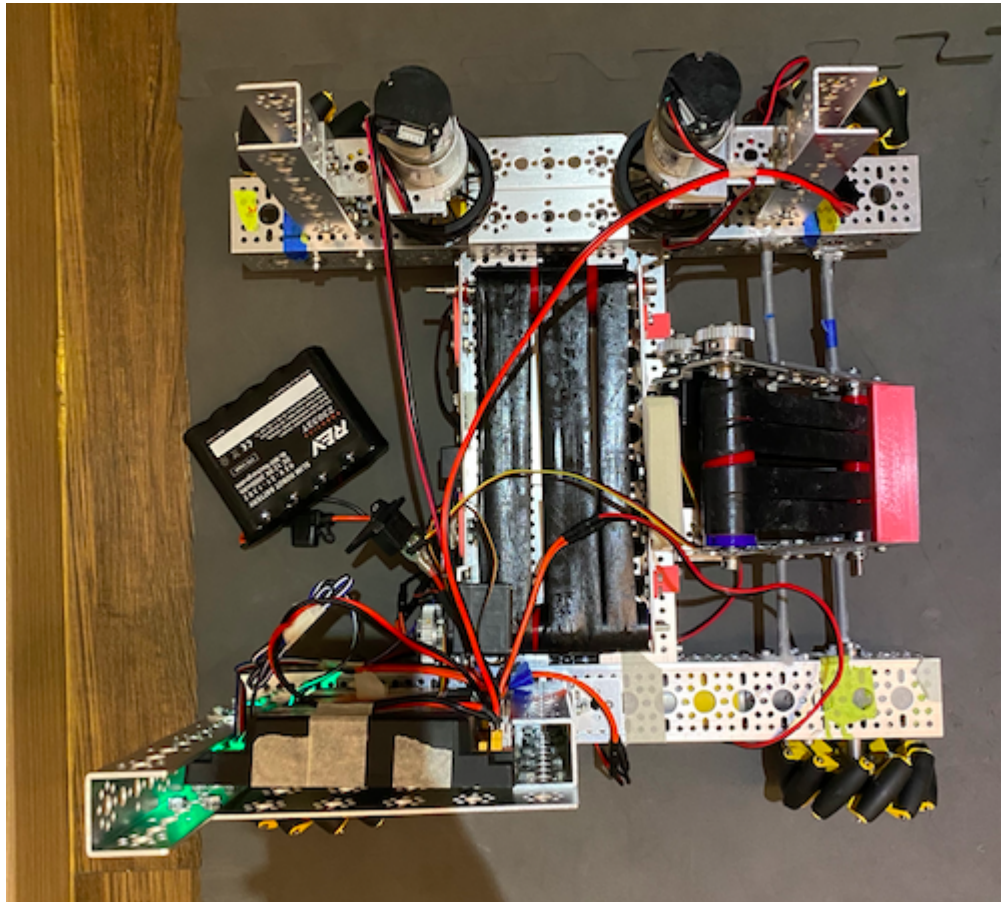
좌



우



상



하

