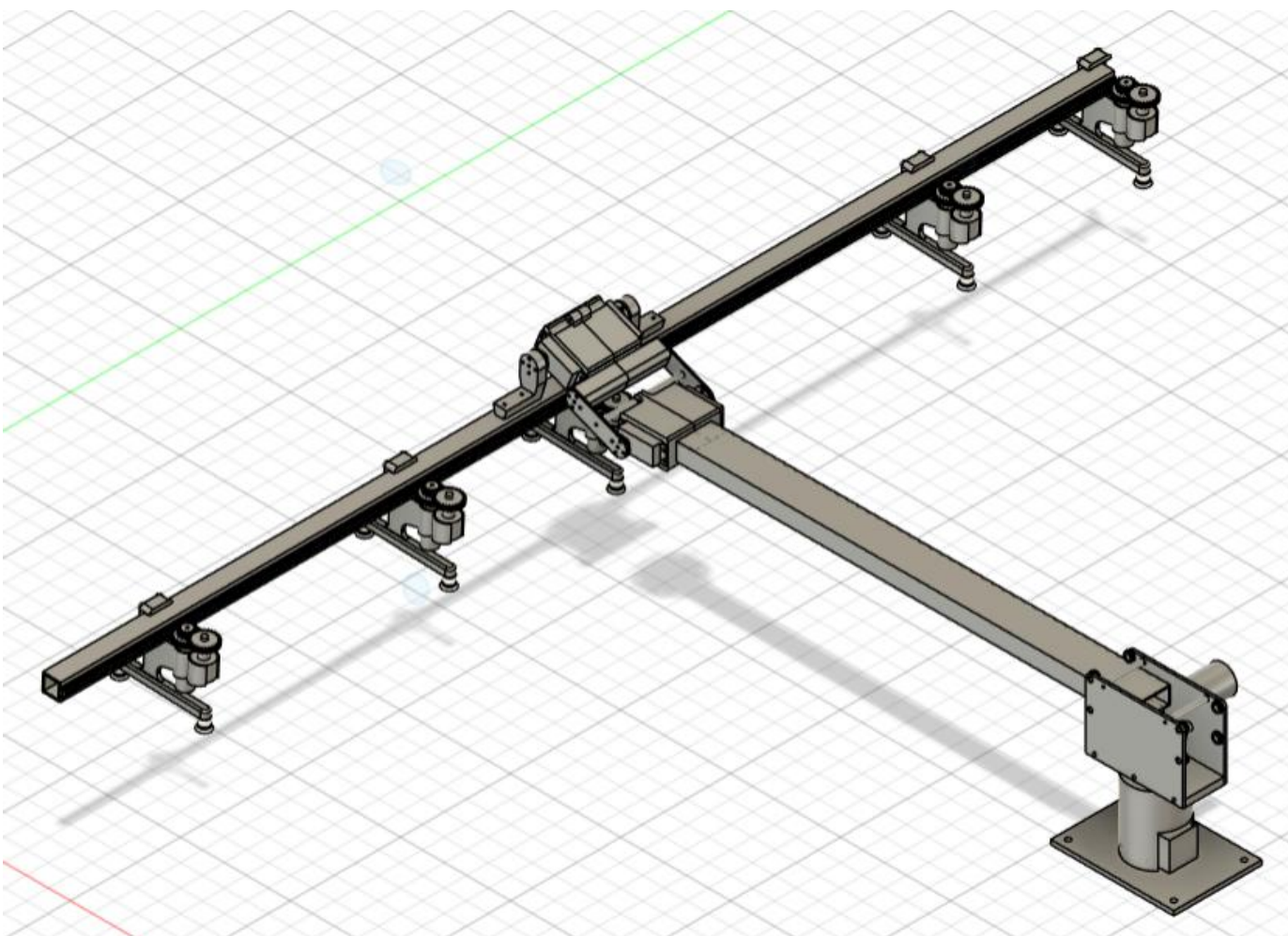


コンセプト

動作自体は簡単に、一度に**10**つのワークを取得するマシン
できるだけ素早くワークを取得する。
ボーナス特典を獲得する

ロボットの特徴

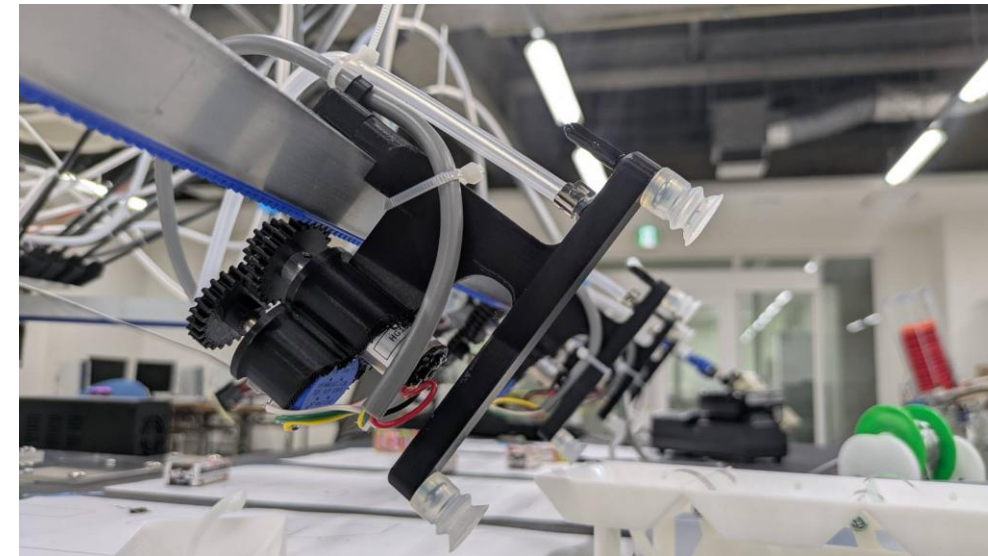
ポンプによってワークを吸い付ける
ポンプのため動作の速さが特徴
コントローラから自作し、わかりやすく



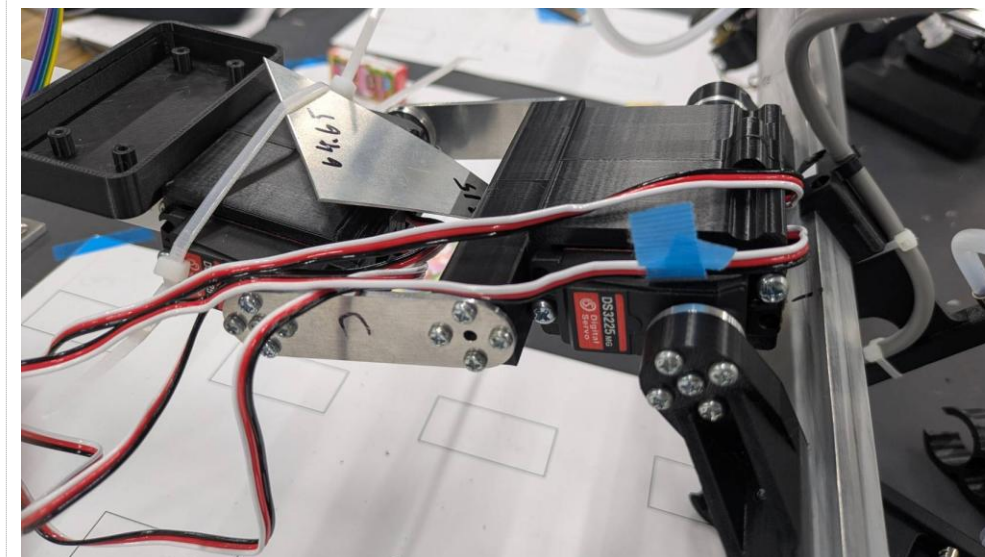
ユニット構成

詳細

吸盤にポンプを接続し、合計**10**個のワークを同時に取得しながら、
電氣的に開閉し、瞬時にワークを離せるようになっている



同期させたサーボモータを**2**セット配置することで、自由自在に角度
を変え、ワークの移動が可能になっている



全体的な動き**1**つ**1**つを簡単にすることで製作の難易度を簡単にしつつ
も高得点を狙えるようになっている。