

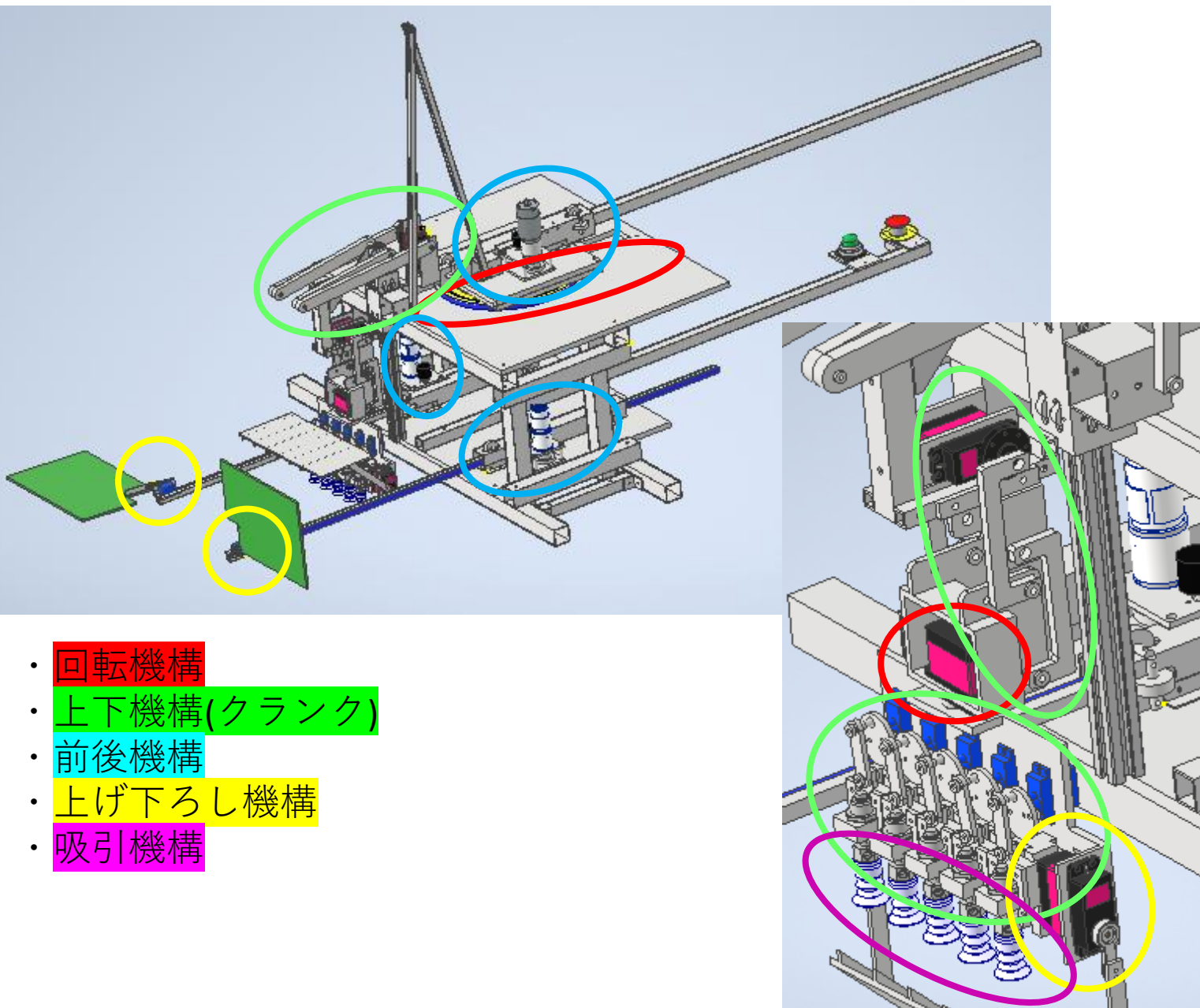
コンセプト

- ・ 1往復で5種類のワークを整頓してシュートすることができる！
- ・ ボーナス優先
- ・ 共通エリアの妨害をして相手に点を取らせない！

ロボットの特徴

- ・ 真空ポンプによる吸引機構を採用！
- ・ 一度に5つ取って、一気にシュートできる！

ユニット構成



詳細

<ハンドリング方法>

- ①吸引機構でワークをとる。(5種類)
- ②上下、回転を調整し、シューティングエリアまで運ぶ
- ③ハンドを回転させ、「すべり台」を降ろす。
- ④ワークを離し、「すべり台」ですべらせてボーナスを獲得！

※ワークとわかりやすいように5種類とも緑で統一してます。

