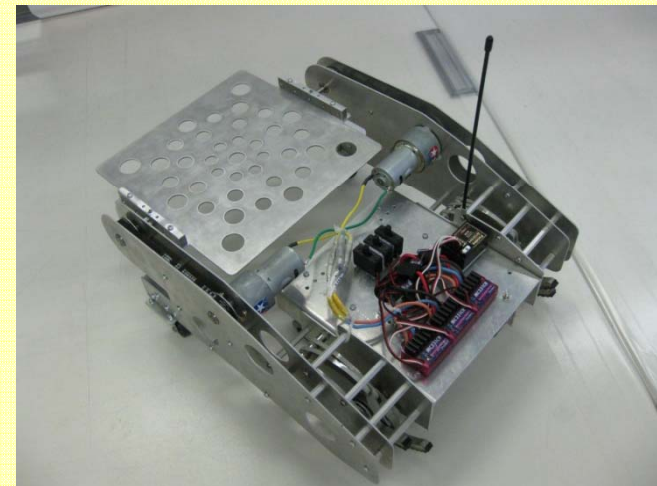


歩行ロボット改良中

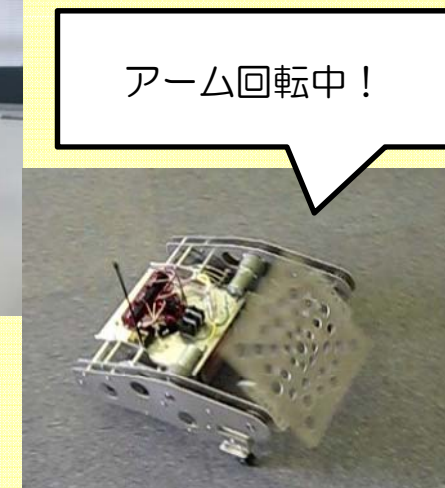
- 生産システム実習で取り組んできたラジコン型歩行ロボット2号機の軽量化、操作性の向上に取り組んでいます。来年度の競技会への参加を目指しています。
- 往復角運動により後ろ脚で「歩く」ロボットです。前部に取り付けた回転アームで、相手のロボットをはじき飛ばします！



応用課程に進学します！



この脚で素早く動きます



アーム回転中！