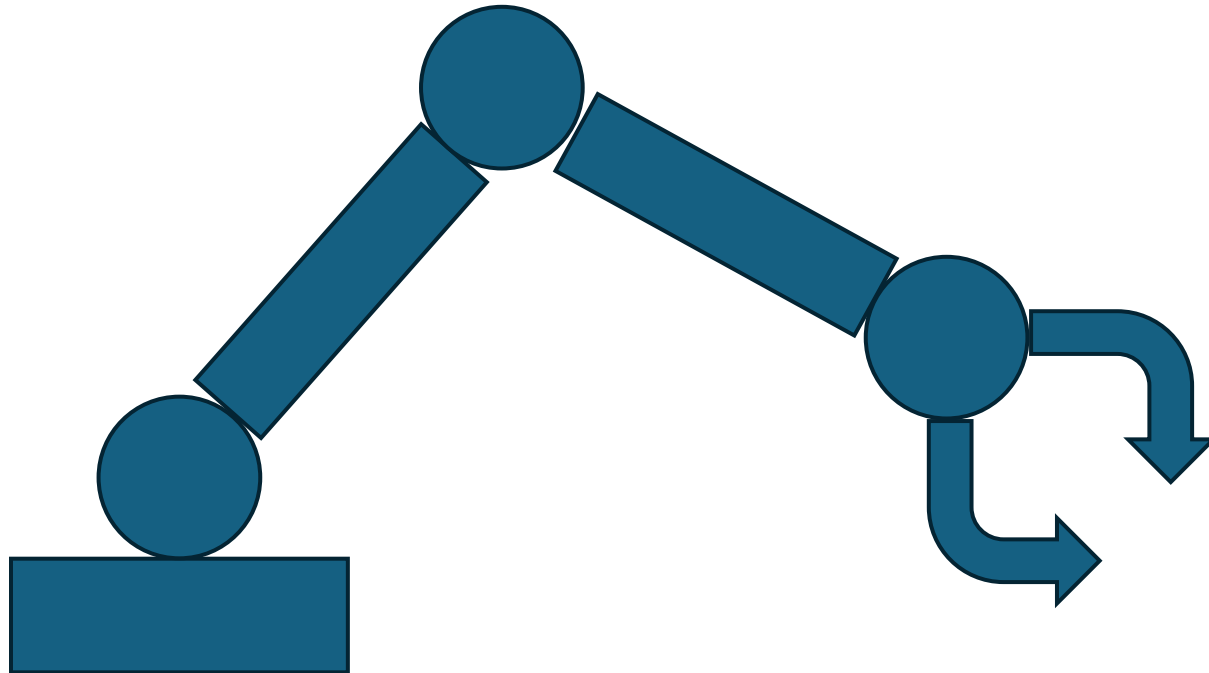


# アームロボット

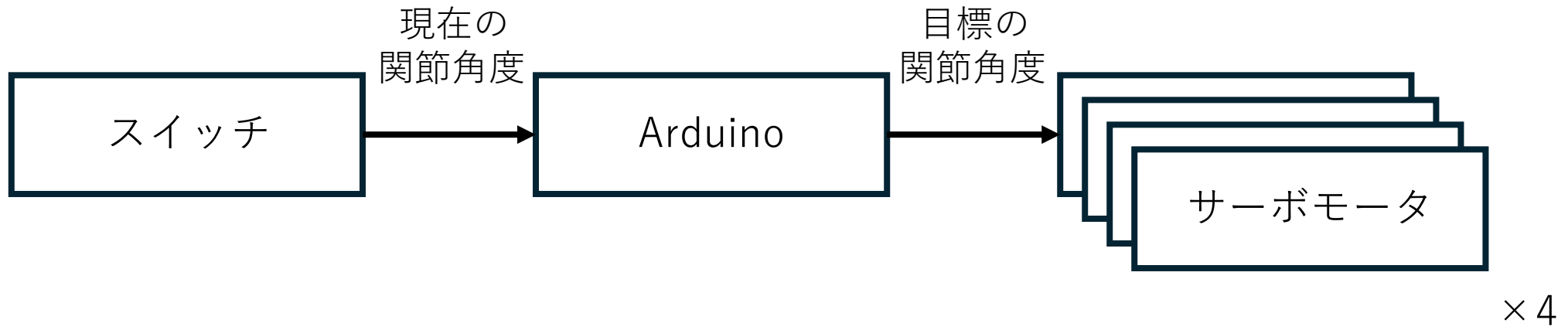
2年 津田英資

# 目的

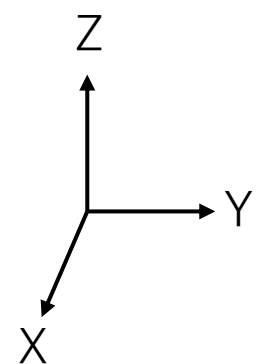
- 物を掴んで様々な方向に移動させるロボット
- 腕は縦横に回転する。指で掴む。
- モーターはSG90を4つ搭載



# システム図



SG90サーボモーター

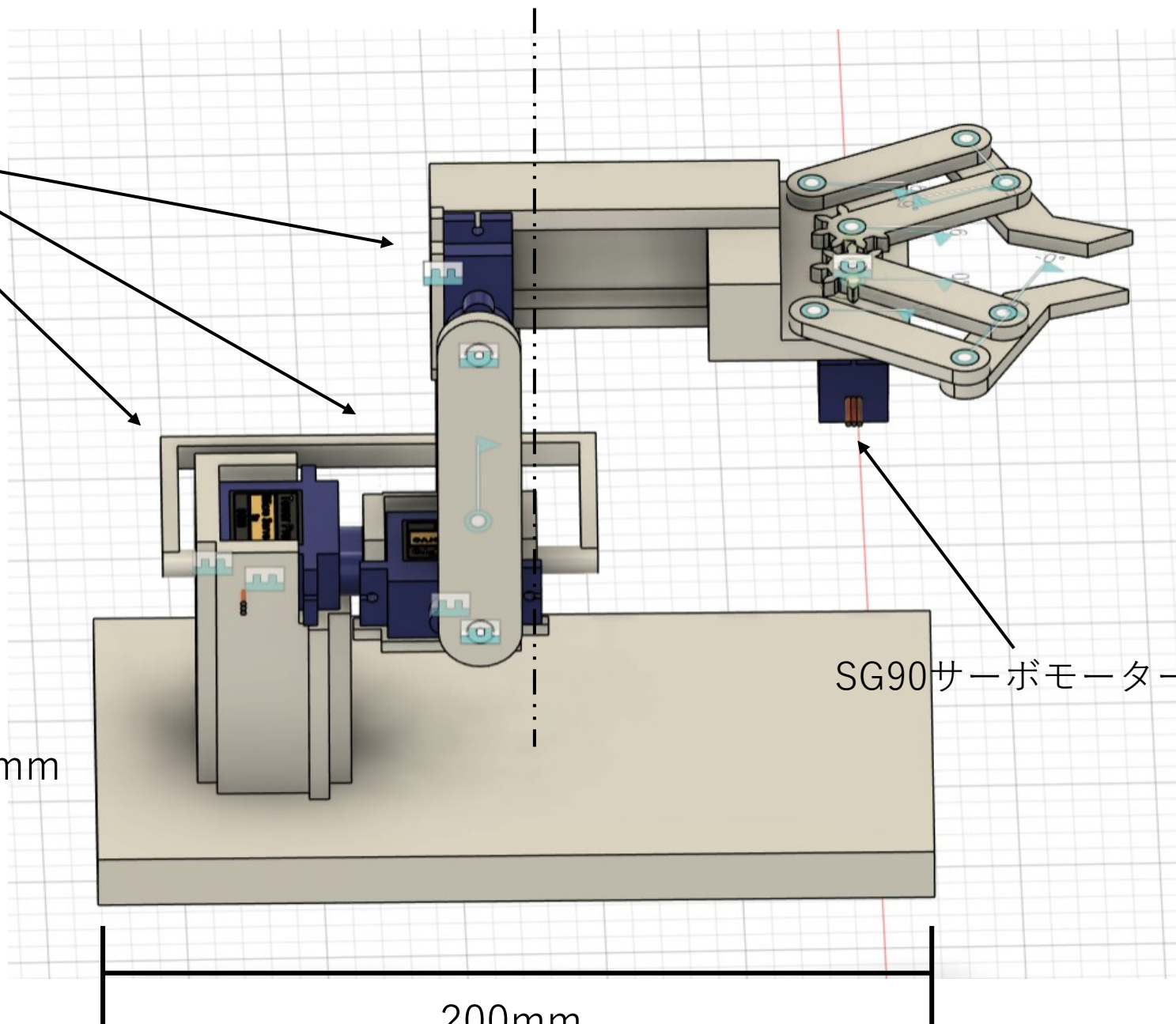


75mm

200mm

135mm

SG90サーボモーター



# 進捗報告

- モーターを囲う枠組みの設計ミスがあったため修正中
- モーターを取り付ける方法について相談中
- 他にも設計ミスを発見次第修正する