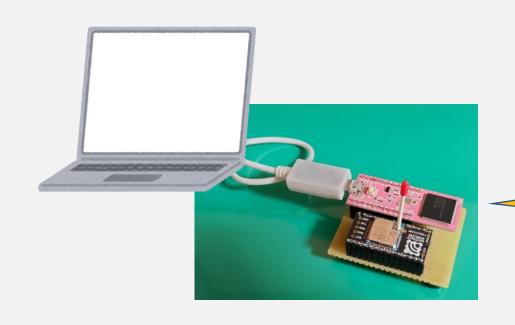
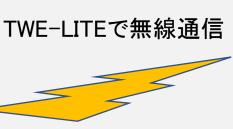
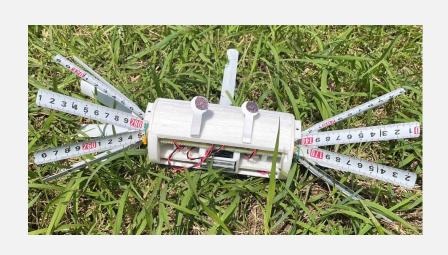
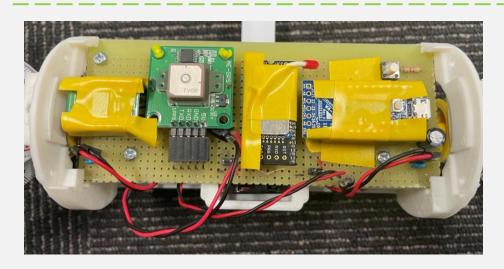
## 探索用2輪ローバー「蟹サット2023」







ロケットで投下した缶サットを特別な車輪で走らせて環境探査! この車輪を採用すれば不整地でも走行できる!



メインマイコンには、わかやまデジもく会メンバーの木坊子さん作成のWA-UMEを使用。WA-UMEはディスコンとなったGR-CITRUSの代替として開発されています

## リンク



プロジェクトのリポジトリ(github)



実験動画(youtube)



WA-UME ページ

## 回路

## わかやまデジもく会

