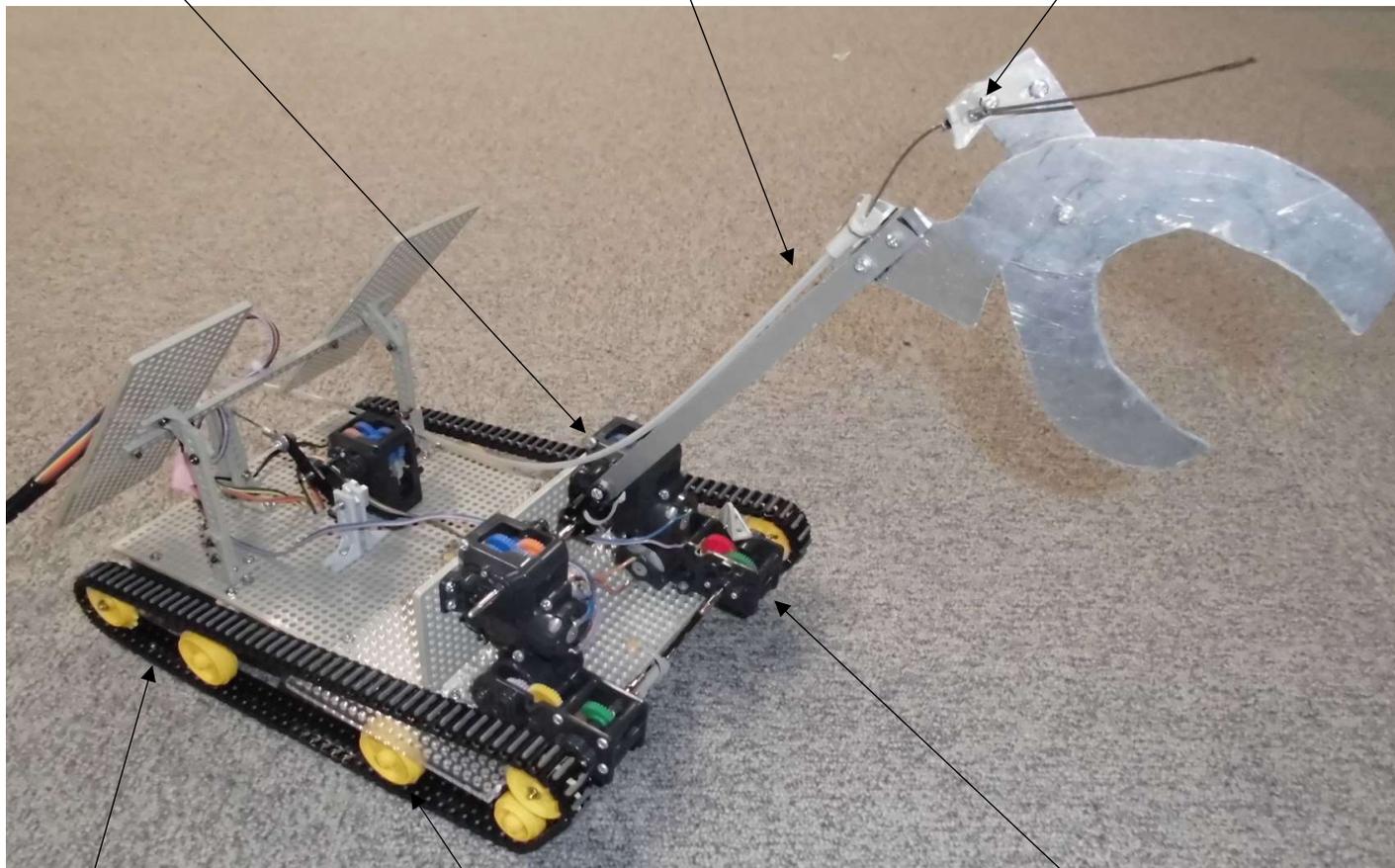


アーム昇降ギヤ・・・パワーとスピードを向上するため、2基を並べてつなぎ合わせました。

アームとハサミ・・・アームがロボット後方まで反転することで、ロボット自体を方向転換せずに救助者（ペットボトル）を早くゴールに届けることを可能にしました。軽さと強さを考え、アルミ素材をえらびました。

ハサミの動作・・・アルミ板を切り抜いたハサミに自転車変速機用のワイヤーを使い動力を伝達しています。固定方法が難しく、時間がかかりました。



走行用クローラ・・・大径タイヤと比べて実験し、段差をスムーズに走行できるクローラを選びました。

補助輪の位置・・・段差の間隔に対してクローラの接地面積と角度を考え、設置しました。

走行用ギヤボックス・・・実験を繰り返して最適なギヤ比を選択し、片輪2基・合計4基使いました。