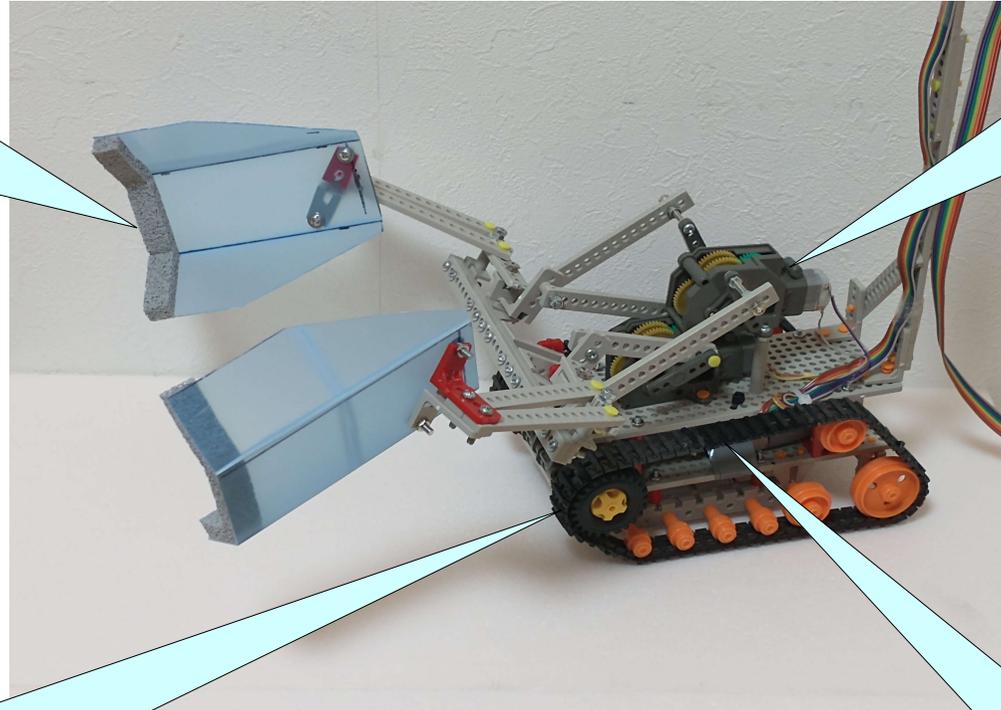


時間がなかった

要救助者を安全に運べるようにスポンジを取付けた。



アームは上下と掴む動作を別々のモーターで動かしている。

履帯は転輪を大きくすることにより速度と走破性を向上させている。

重心が前にあるため重量バランスが均等になるようにバランサーを取付けた。

名前の理由

このロボットが完成したのは予選大会前日だったため練習する時間がなかったなのでこの名前にした。