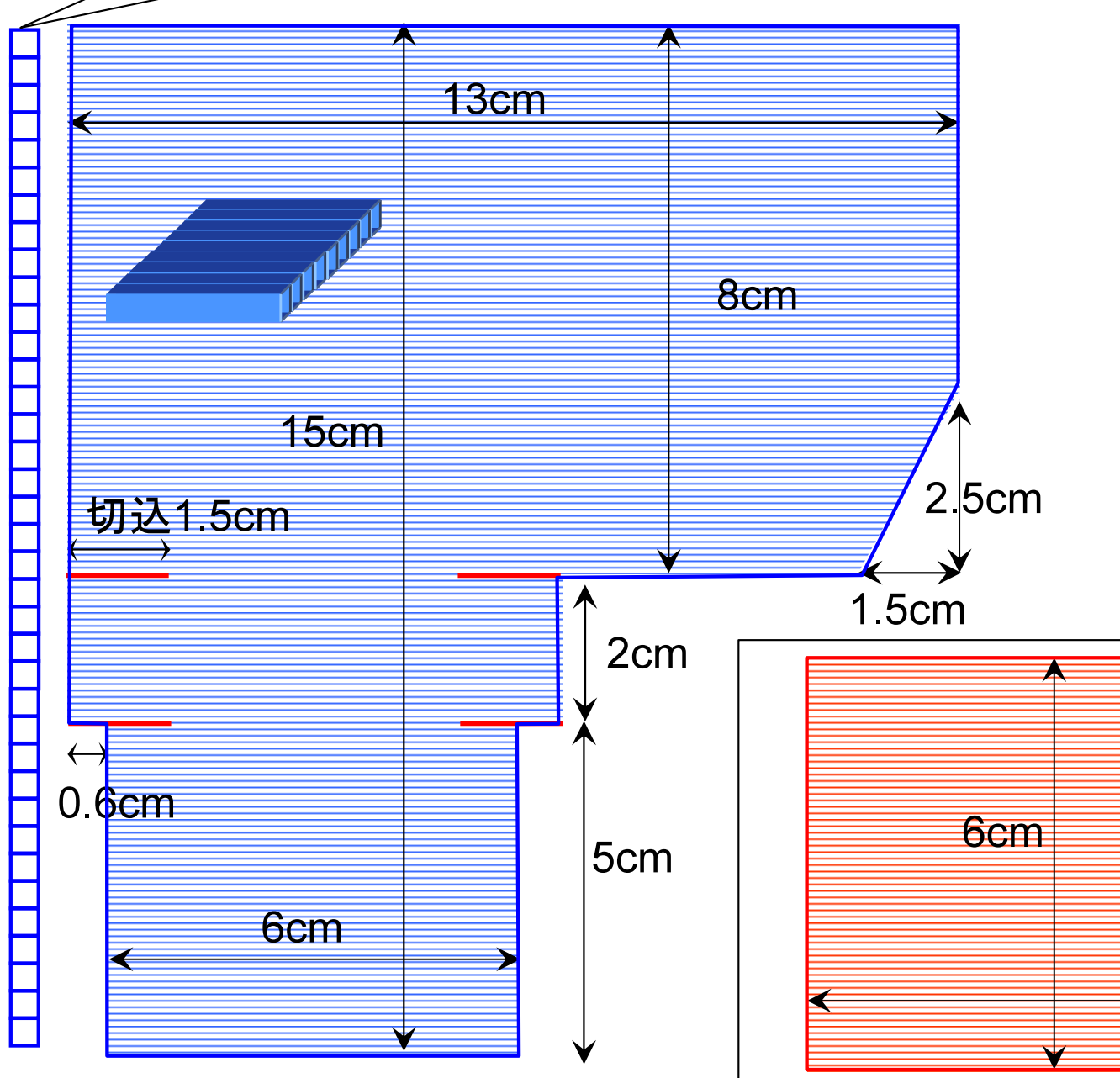


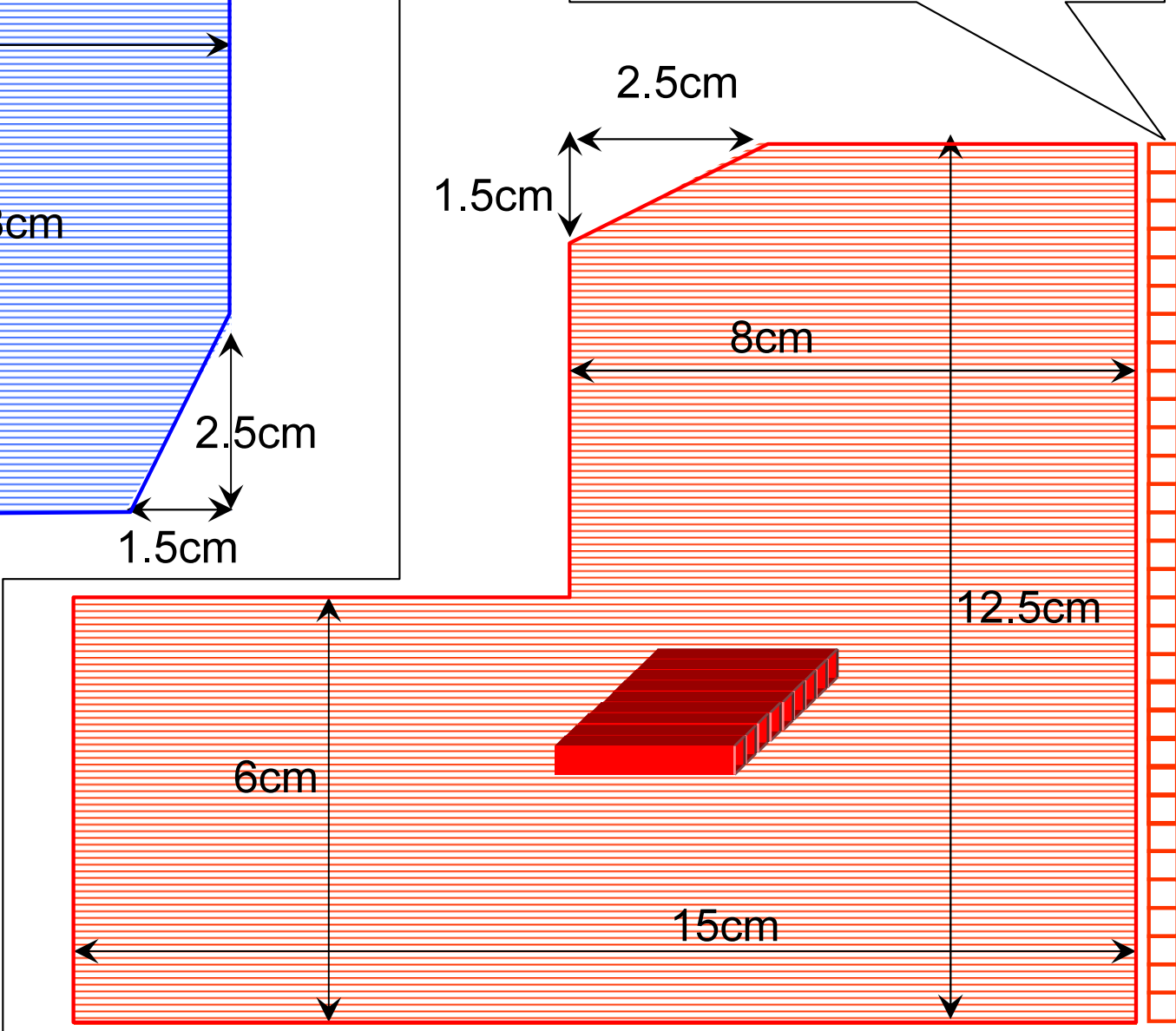
①ー 壁伝いロボットボディ テンプレート



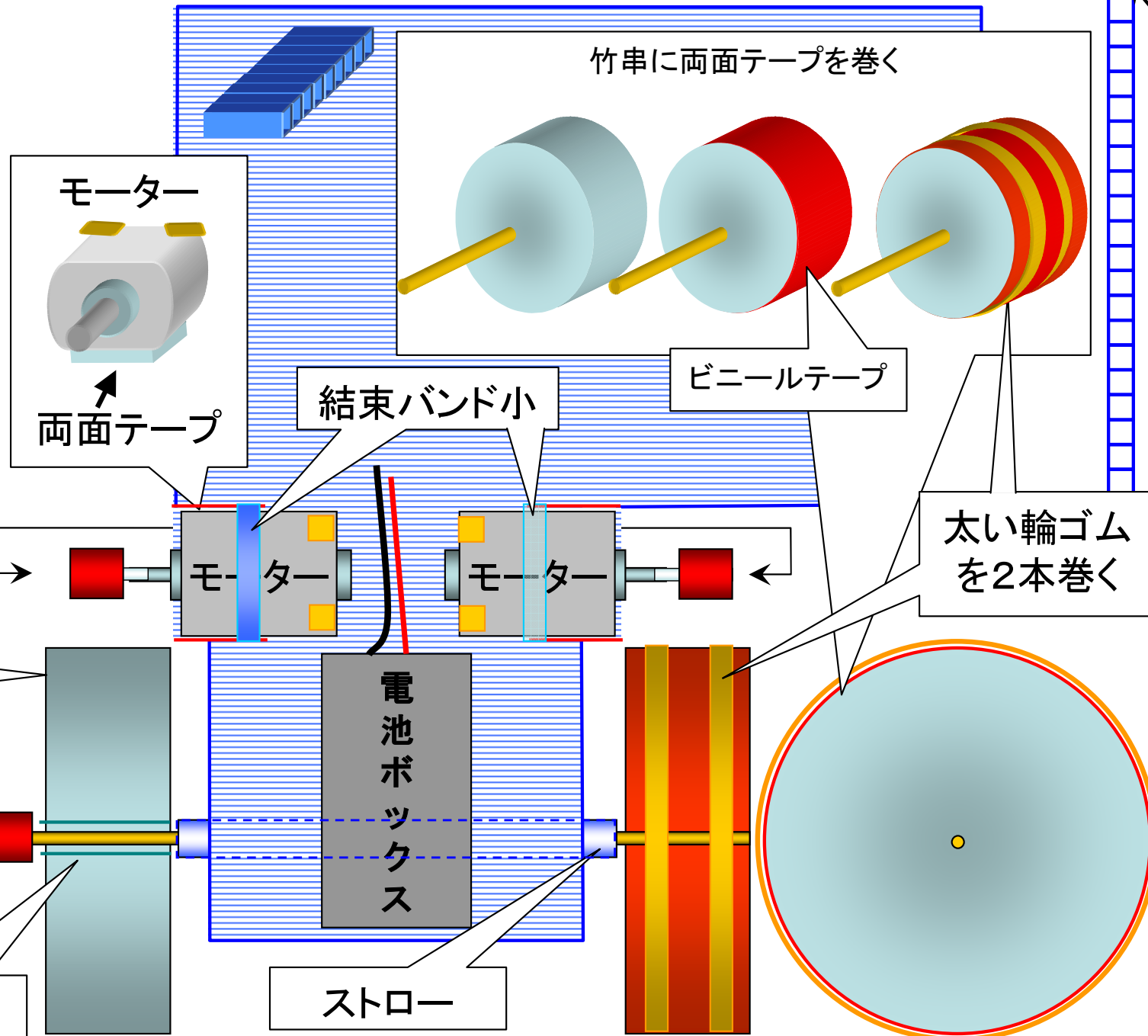
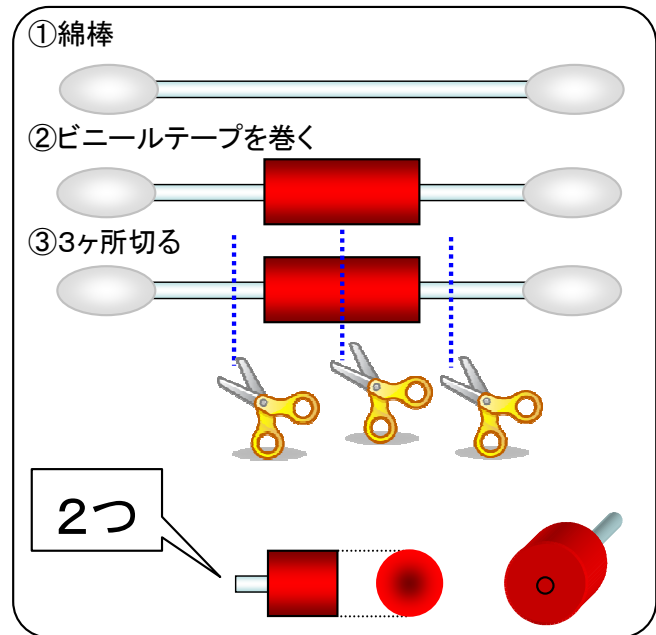
ダンボールの方向に注意！



ダンボールの方向に注意！

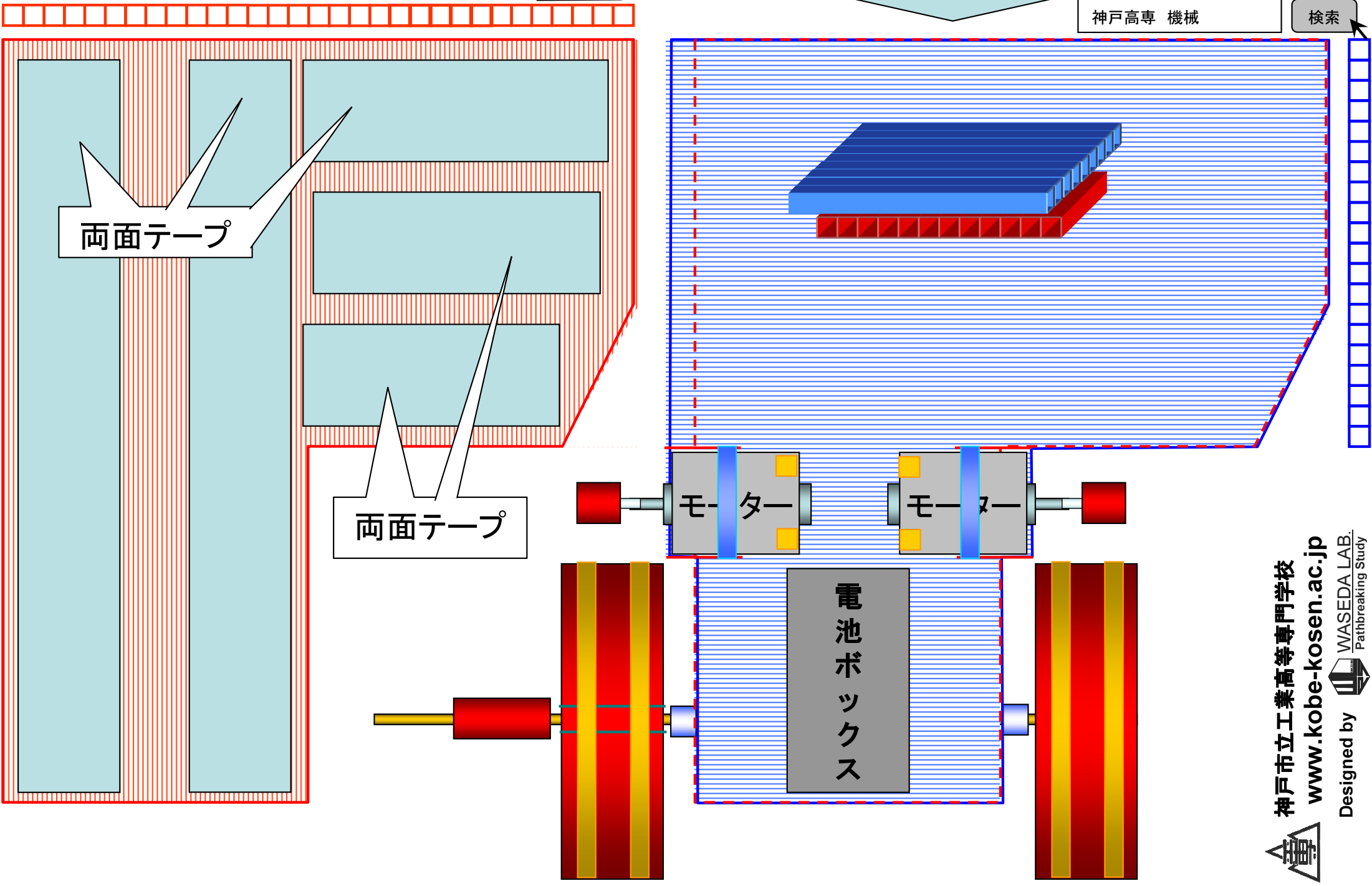


② モーターの取り付けとタイヤ(後輪)の作成



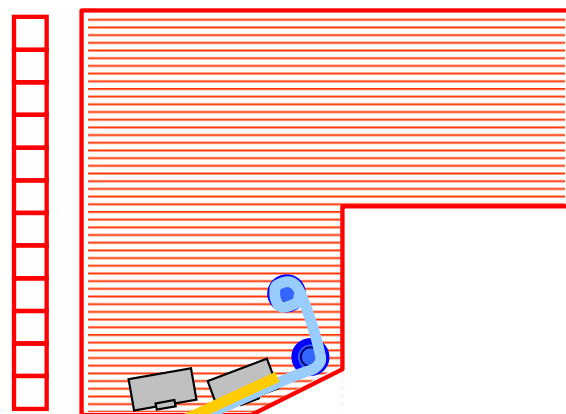
③ーボディーの組立

下(裏)に貼る



④ーセンサーの組立

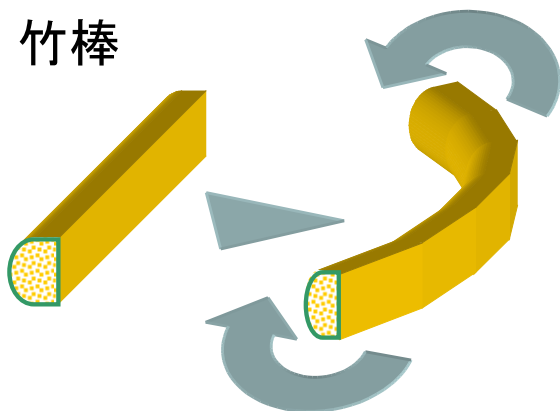
ロボット裏面



神戸市立工業高等専門学校
www.kobe-kosen.ac.jp

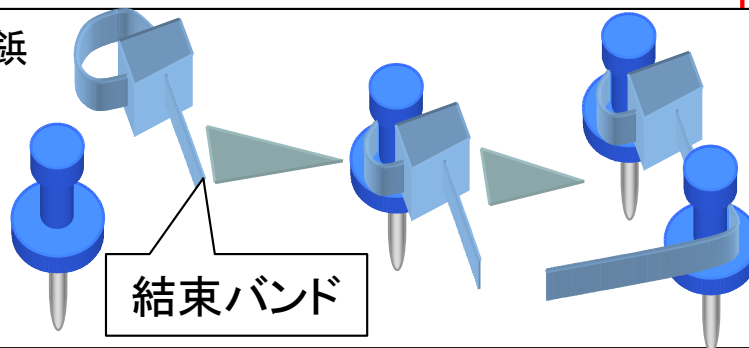
Designed by WASEDA LAB.
Pathbreaking Study

竹棒



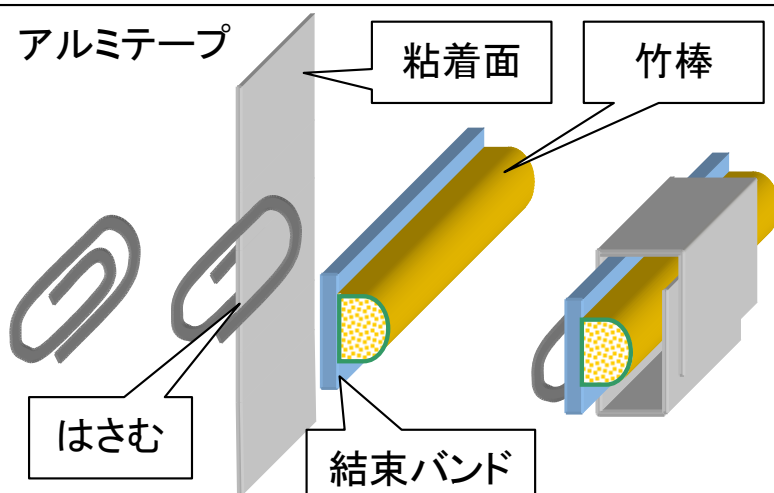
結束バンド

画鋏



結束バンド

アルミテープ



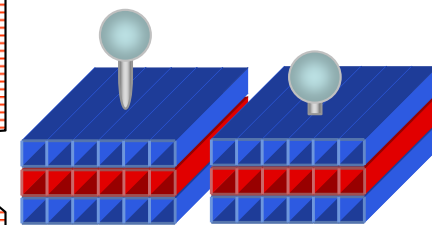
粘着面

竹棒

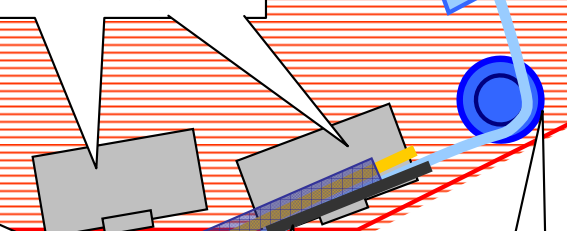
結束バンド

はさむ

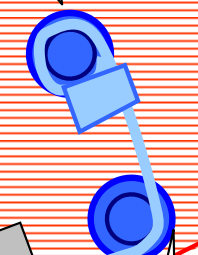
マップピン(前輪)



ケーブル止め



画鋏



クリップ

画鋏

⑤ 配線

