

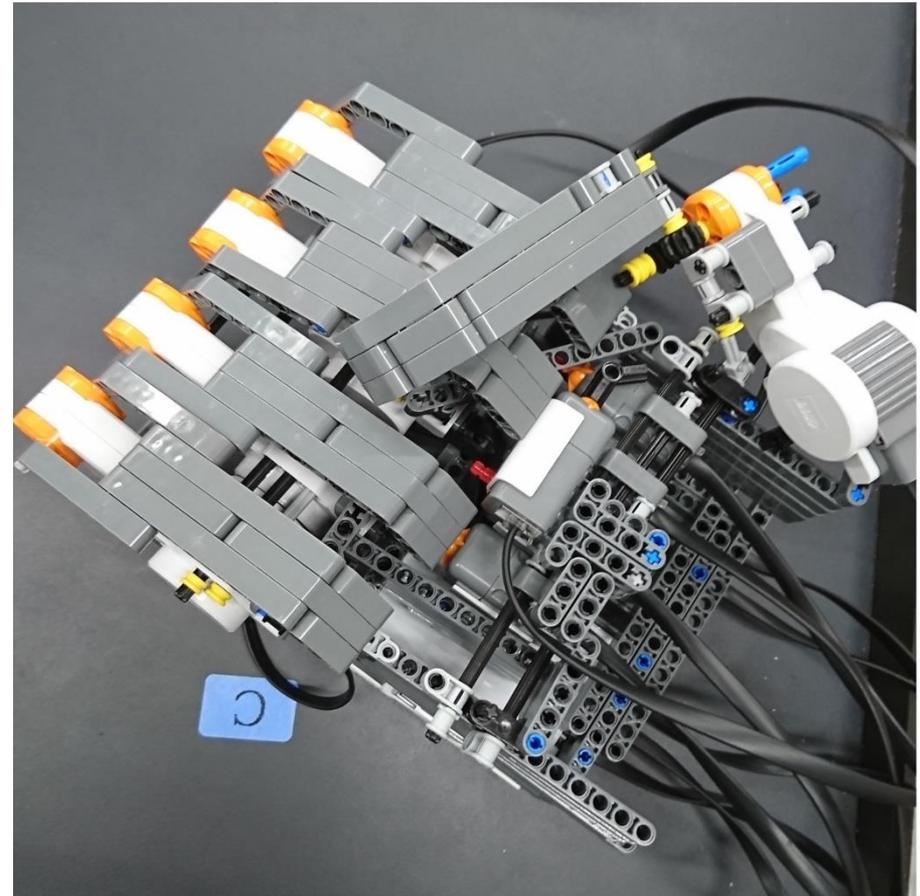
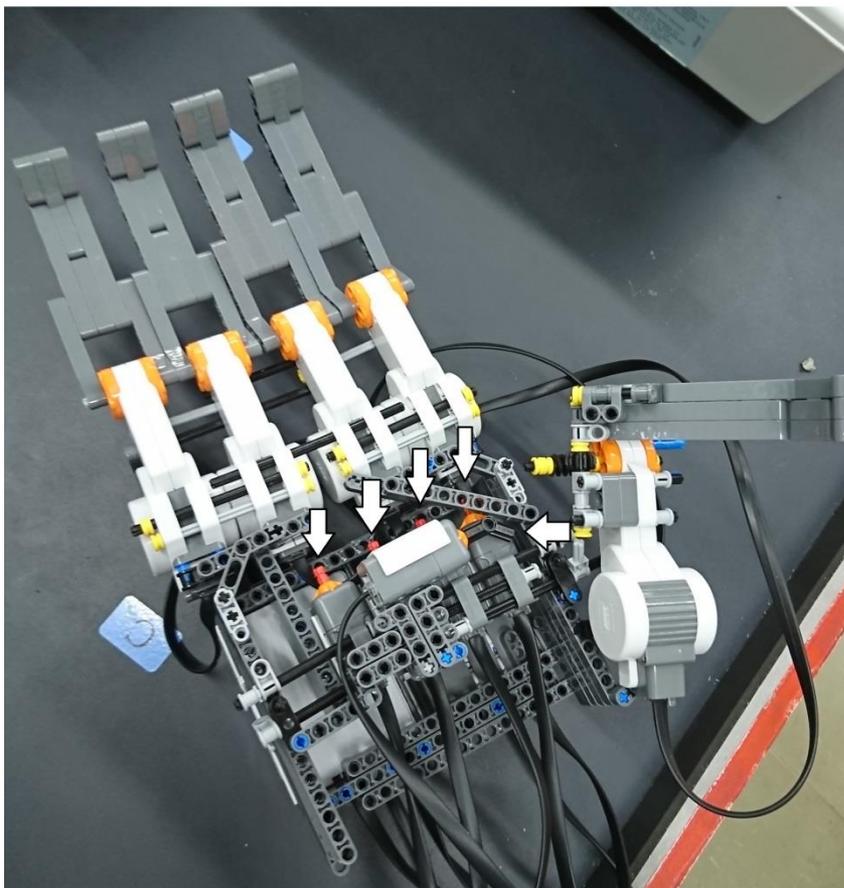
# ロボティックアーム

1年14組5番 池内 輝

1年14組7番 池田 寛康

# 動作

タッチセンサーが押される→モーターが順回転  
タッチセンサーが離される→モーターが逆回転



# 工夫した点

- ・親指の部分はモーターの回る向きと違う向きに指が回るようにしたかったので、歯車を使って違う向きに回るようにした

