صفحه 3

پوشش قرار مي دهد و اسلحه را بدين وسيله در نقطه مورد نظر تنظيم مي كند .

حركت روبات به وسيليه 2 بازوي هيدروليكي مي باشد كه هر يك از اين بازوها داراي 7 قسمت جداگانه است كه بوسيله 7 جك كنترل مي شود تا بتواند به راحتي حركت كند .

بين بازوهاي روبات و سكوي تنظيم اسلحه يك منبع تعادل قرار دارد كه به وسيله يك فنر قوي از هم جدا مي شوند ، زماني كه بازوي راست بلند مي شود باعث ضربه زدن به زير فنر شده و باعث مي شود منبع تعادل به سمت چپ منحرف شده و تمام وزن قطعات بر روي بازوي چپ افتاده و به راحتي حركت خود را ادامه مي دهد و بلعكس اين حركت براي پاي چپ روبات انجام مي شود .

اين منبع تعادل باعث كه زماني روبات در حال حركت از حالت طبيعي خود خارج شد

( خوردن زمين ) سريعاّ بازوها را به صورت تعادل در مي آورد و با قرار دادن چند حسگر، روبات مي تواند به راحتي زواياي خود را براي قرار دادن درست بازوها مورد ارزيابي قرار مي دهد و حركت مناسب را انتخاب مي كند .

دو بازوي كوچك جلوئي روبات با استفاده از جكي كه بر روي آن نصب مي شود با بازو بسته شودن در حال حركت باعث سهولت در حركت شده و بازوي كوچك پشتي باعث تعادل در حركت شده واين 3 بازوي هيدروليكي ( انگشت ) باعث ثبات كامل روبات در حال حركت ،ايستادن كامل. و يا در حال شليك مي باشد .

صفحه 4

يك جك هم براي ماشه اسلحه براي شليك به كار مي رود