

真空ポンプ式アーム

SRC22PS_きよと_國友清登

【制御と改良のポイント】

- e-gadgetでは難しかった、「真空で吸って、ソレノイドで離す」仕組みを、Arduinoと基板で作成した
- サーボモーターをいくつかつけることにより、いろいろな方向に動かせるようになった

【1次予選のふり返り】

- ブロックを離すときに圧が残っている状態で不安定だったことが多かった
- S字コースに行くとき調整を入れなかったため、S字でスタートできないことがあった

【2次予選への改善】

- 設計：固定を強化して揺れを減らしコード類を固定して引っかかりを防ぐ
- プログラム：接地直前で少し上げて離すことでブロックがアームに引っかからず、きれいに置けるようになる

