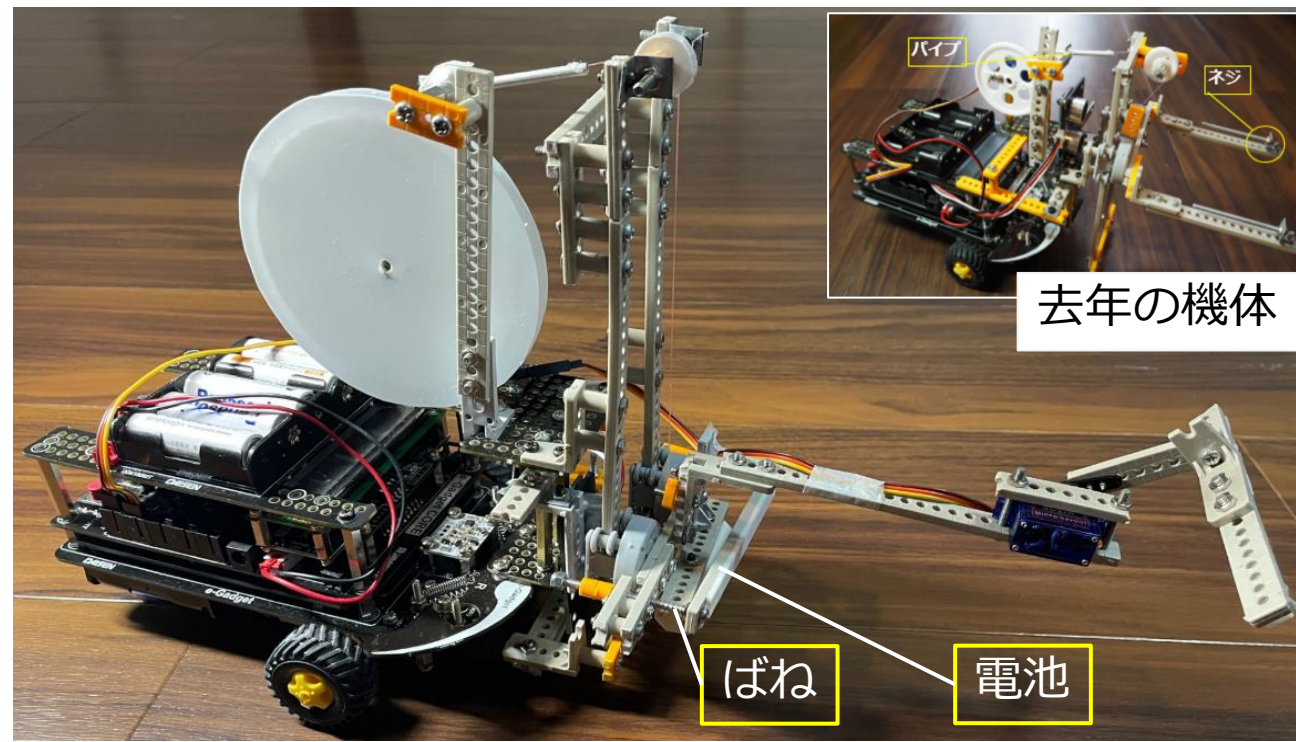


ロボットver2.0

チーム& 安東佳亮



去年の機体

ばね

電池

コンテナの穴に棒を差す機構だと、穴に入れることができず失敗することがある。

サーボモーターをもう1個追加し、前後から挟む形状にした。

うまくつかめない!

コンテナとアームの接触点に滑り止めのスポンジを貼った。

まだうまくつかめない!

コンテナを押さえるサーボモーターの押さえる角度を調整した。

サーボモーターに負荷がかかる!

コンテナとの接触箇所にばねをつけて、サーボモーターの負荷を減らした。

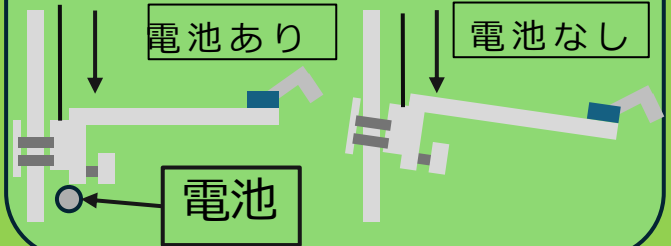
ばね

コンテナ持ち上げ機構の変更

アームの先に重いものに乗ることで、アームを下げるときに傾いてしまい、スムーズに下がらなくなった。

アームの根元に単4電池をつけた。

アームをスムーズに下げられるようになった。



少し位置がずれていても、荷物を取れるようになった。

条件付きループの活用

今回は、前回よりも多く条件付きループを使用した。そうすることで、電池残量にあまり左右されずに同じ動作ができるようになった。

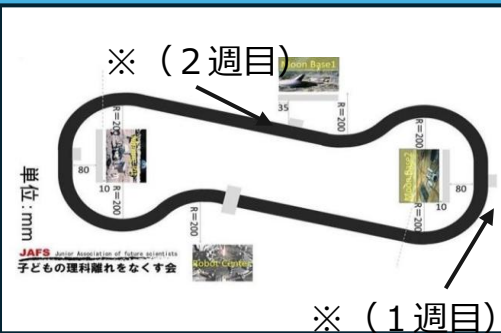
タイマーの活用



今回は、前回使っていなかったタイマーを使用した。これを使うことで、コンテナを置かずに銀を踏んでからライトレースに戻る(※)とき、

前回: CN5が銀の間ライトレースをして、少し前進するというプログラム
→誤作動をすることがある

今回: 銀を踏んでから3秒間、銀を感知せずにライトレースをするというプログラム
→誤作動がほぼなくなる



※ (1週目)