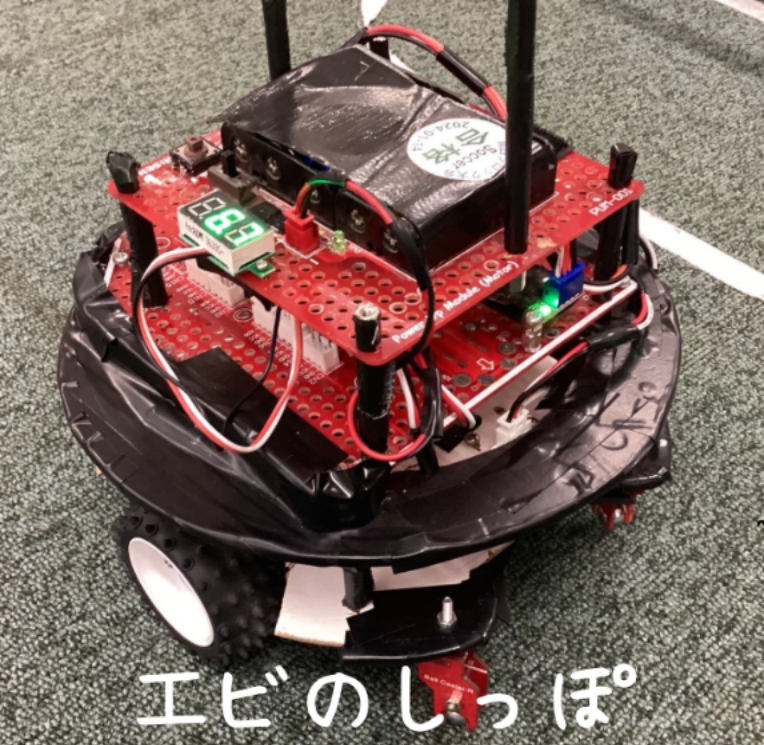




エビのしっぽ

常翔えびふりゃあ

常翔学園中学校

メンバー 山本七花(3) 駒形珀斗(3)

機体説明

三層の構造でできていて、
下からモーターなどの駆動部分、タッチセンサー
真ん中に4方向にボールセンサー、
方位センサーをつけた基盤。
TJ3B(ダイセン電子)のパワーモジュールに電圧計を
つけています。

初めにボールを前にするために、
スタートダッシュを切るようにしました。
方位センサーをつけたおかげで、自分陣地を
向いていてもオウンゴールになりづらいようにしました。

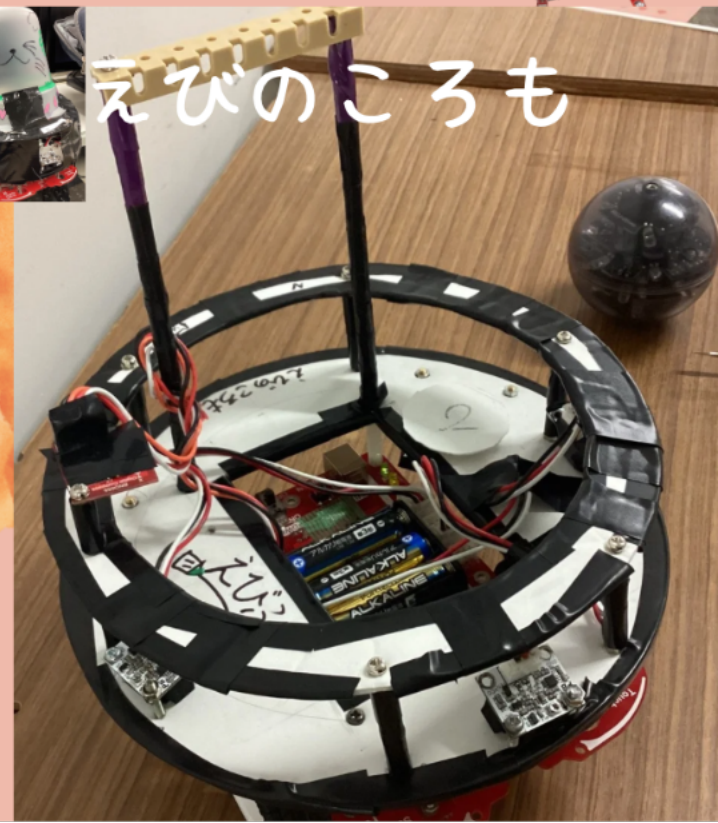
工夫した点や苦労した点

作成当初はバランスが悪く少し押すと倒れ
てしまっていたので、下に合計3つの支えを
置くことにより転倒を防いでいる
円形にしているため角に引っかかって動けない
事をないようにしている

初期の方だと方位センサーがずれたり、
うまくボールを見てくれなかったりなどと、
いろいろな失敗があったりなどして、
それを少しずつ手直しするのがとても
難しかったです



えびのころも



意気込み!

中学生生活最後の全国へがんばるます
自分のロボットの最高のパフォーマンス
を見せて勝てるように頑張りたいです。

普段の部活の光景などは
↓コチラで↓



japan
josho
johogiken

機体説明

方位センサーとタッチセンサー、赤外線センサーを3方向につけ
ました。ロボットはアルファエクスプローラー(ダイセン電子)で
その上に円形の白い板を二つ重ねました。
相方ロボットがスタートダッシュのプログラムを組んでいるので
こちらは最初に後退して、もし相方が失敗してしまった時にカバ
ーできるようにしました。

工夫した点や苦労した点

硬いプラスチックでできていないので実戦では強度が心配ですが
柔らかい分それを特性にして弾いてくれることを期待していま
す。苦労した点は、最初に後ろを支えるために使おうとしていた
車輪が重すぎて後ろに重心が傾いていたので調整するのに苦労し
ました。