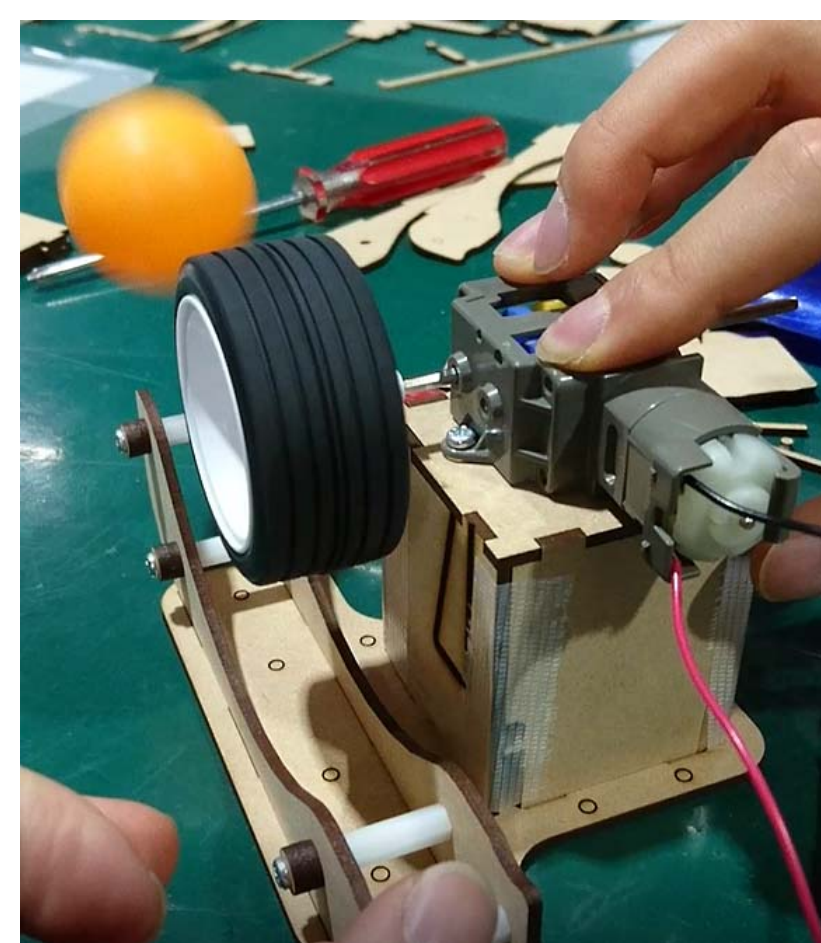


コンセプト

2台のロボットを**干渉させない**すれ違いは狭いし…
通信は聞きそうだし…
待機は事故りそうだし…

ピンポン玉飛ばせば良くない？

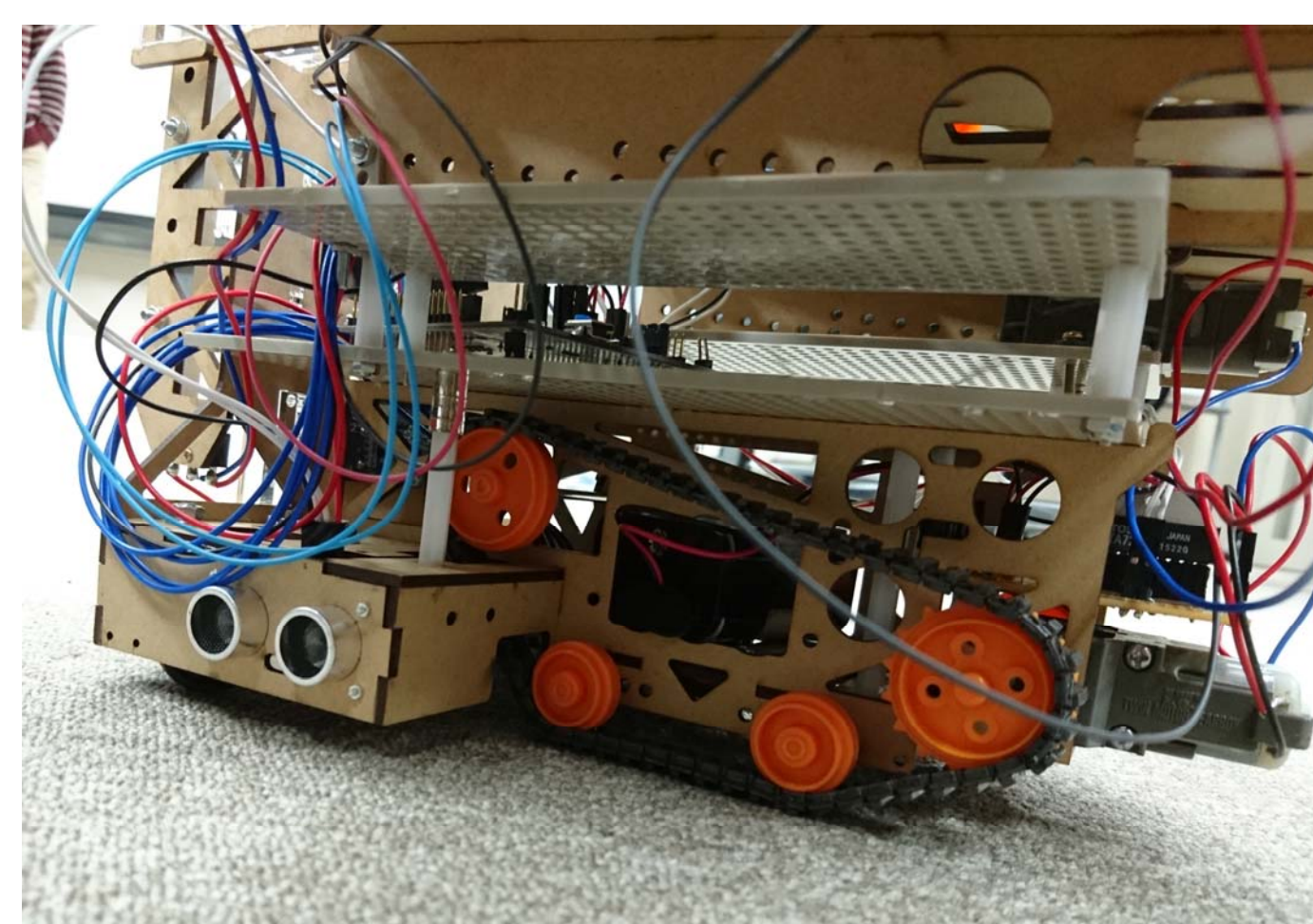
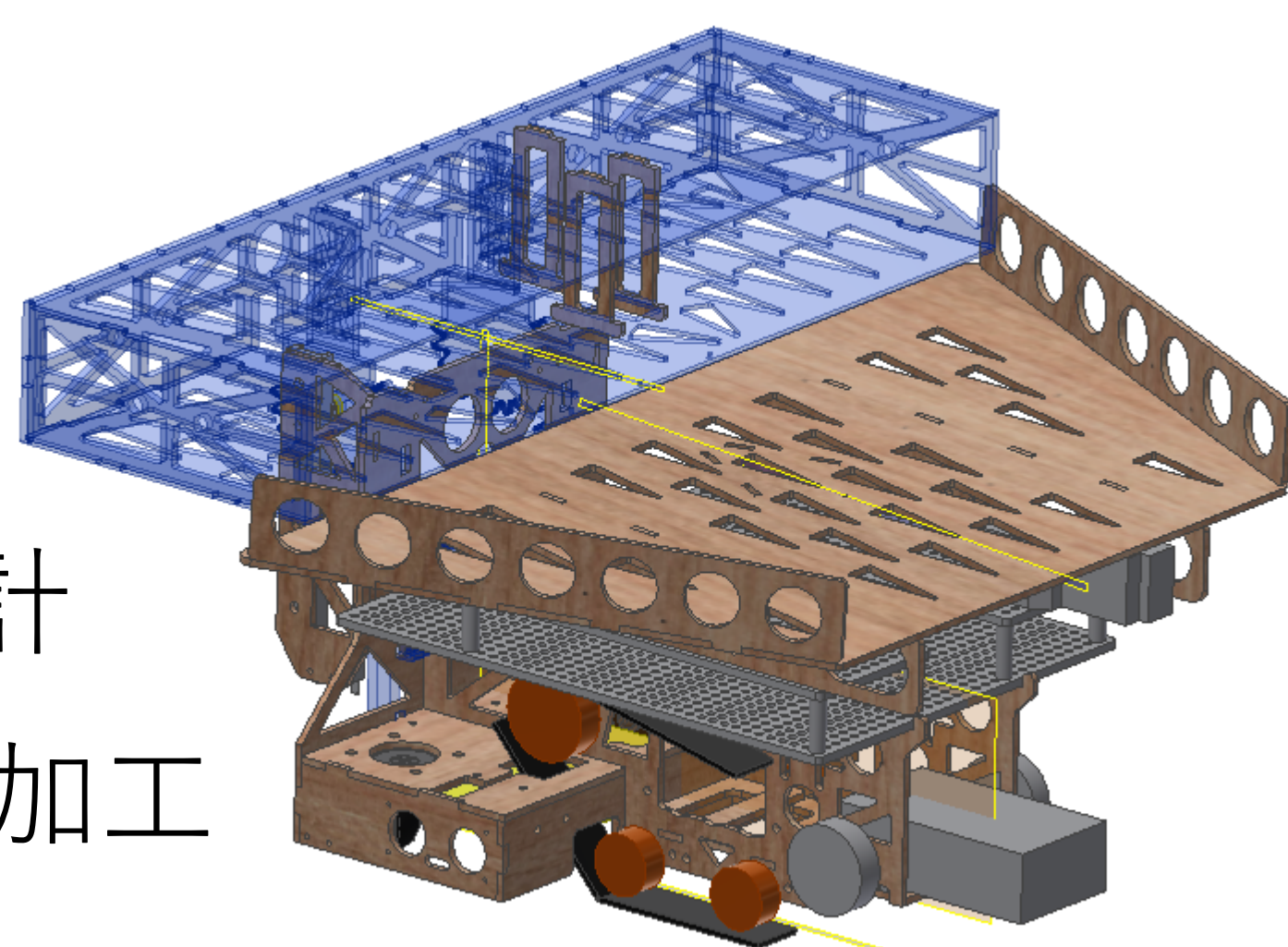
飛ばすのに挫折…

犠牲になった
ものたち……

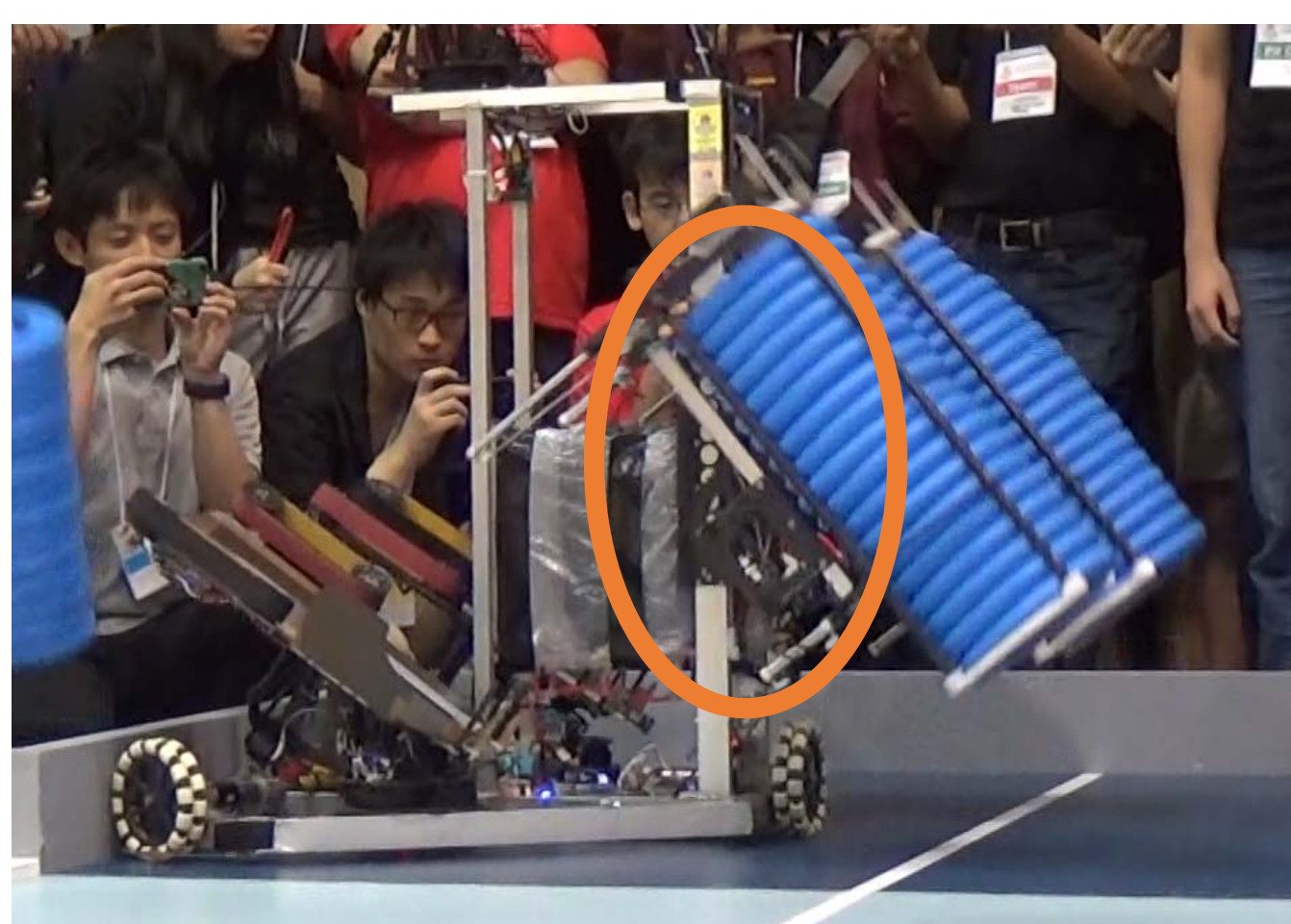
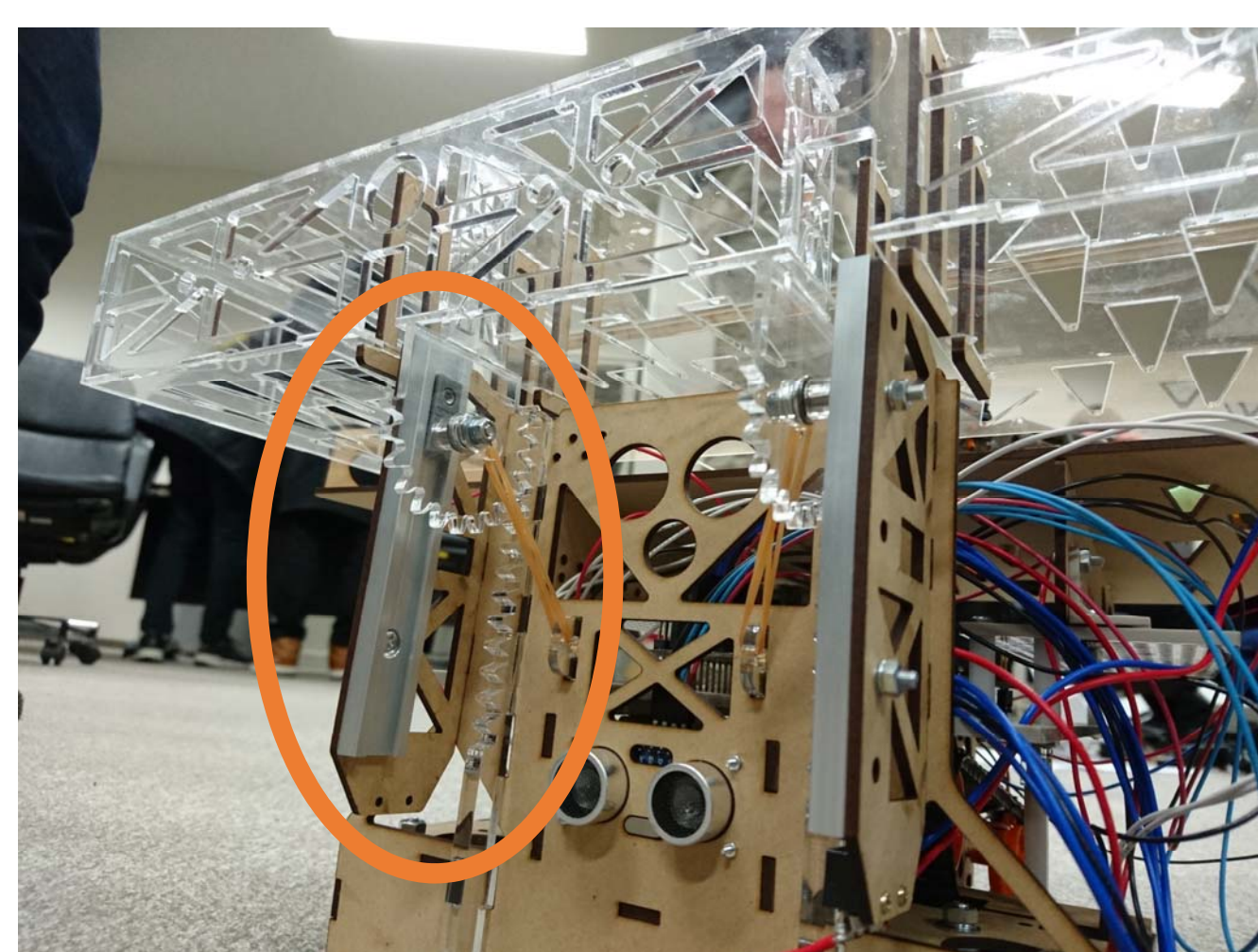
1台ですべてやれば良くない？

機体

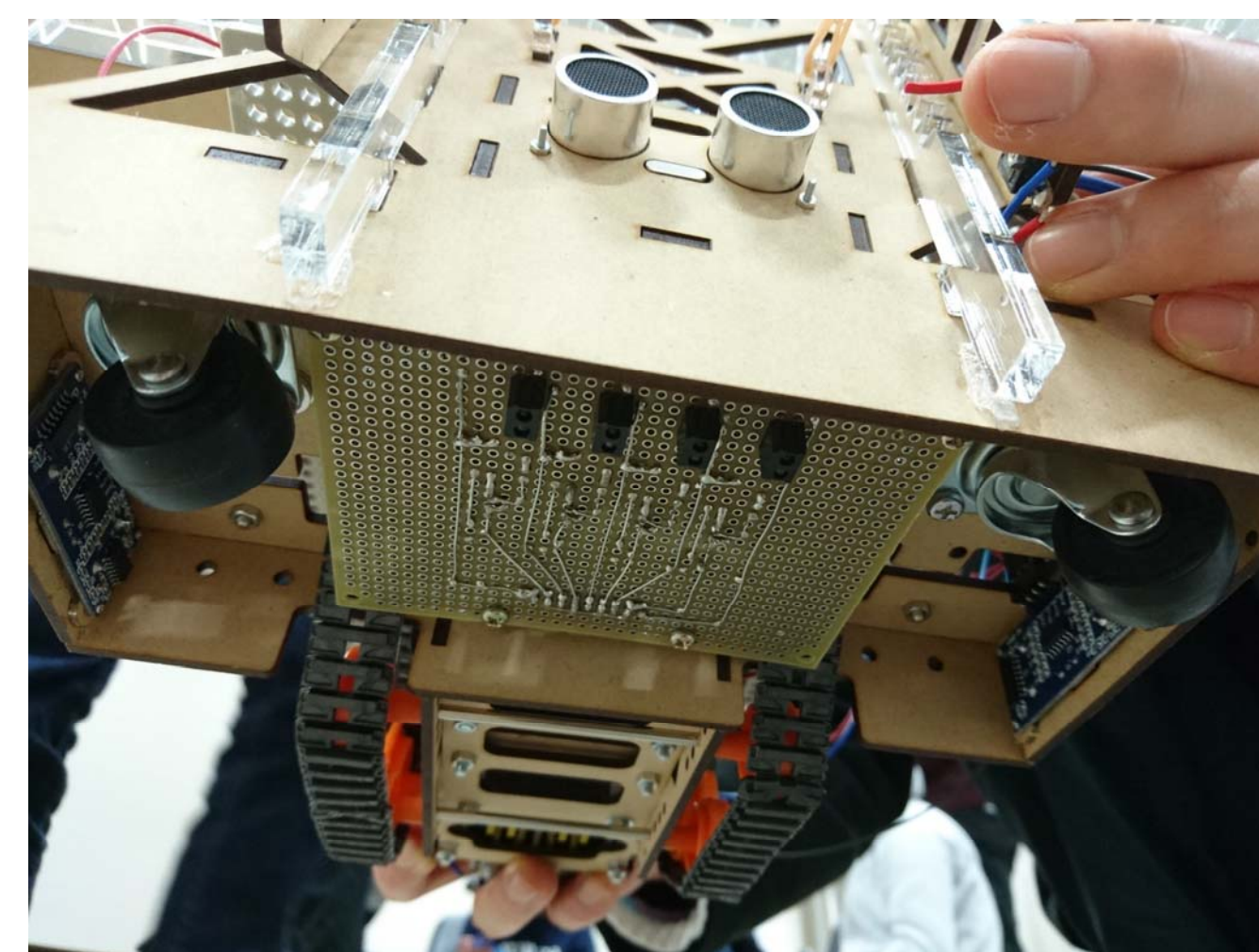
- ・設計
- ・Inventorを使用して設計
- ・レーザー加工機による加工
- ・実機



機構

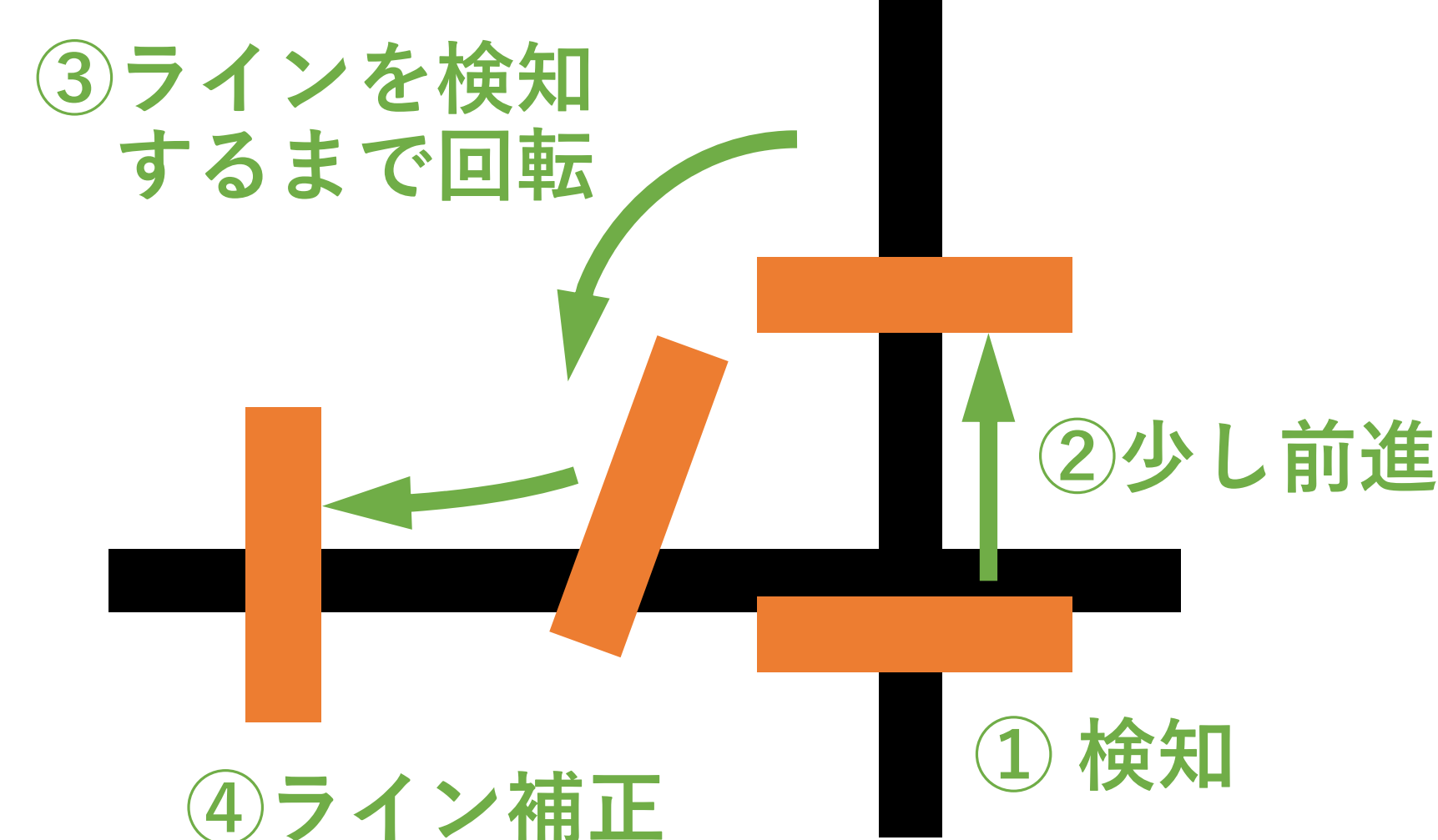
ABUロボコン2017
中国代表**東北大学**の機体
(**技術賞受賞**)フリスビーを装填する
機構が独特だったので
使ってみたいと思い…スライドレール，輪ゴム，
ベアリング，アクリル
などを用いて作成**直動**と**回転**の両方を**1つの**
アクチュエーターで**同時に**
実現することができる

センサー

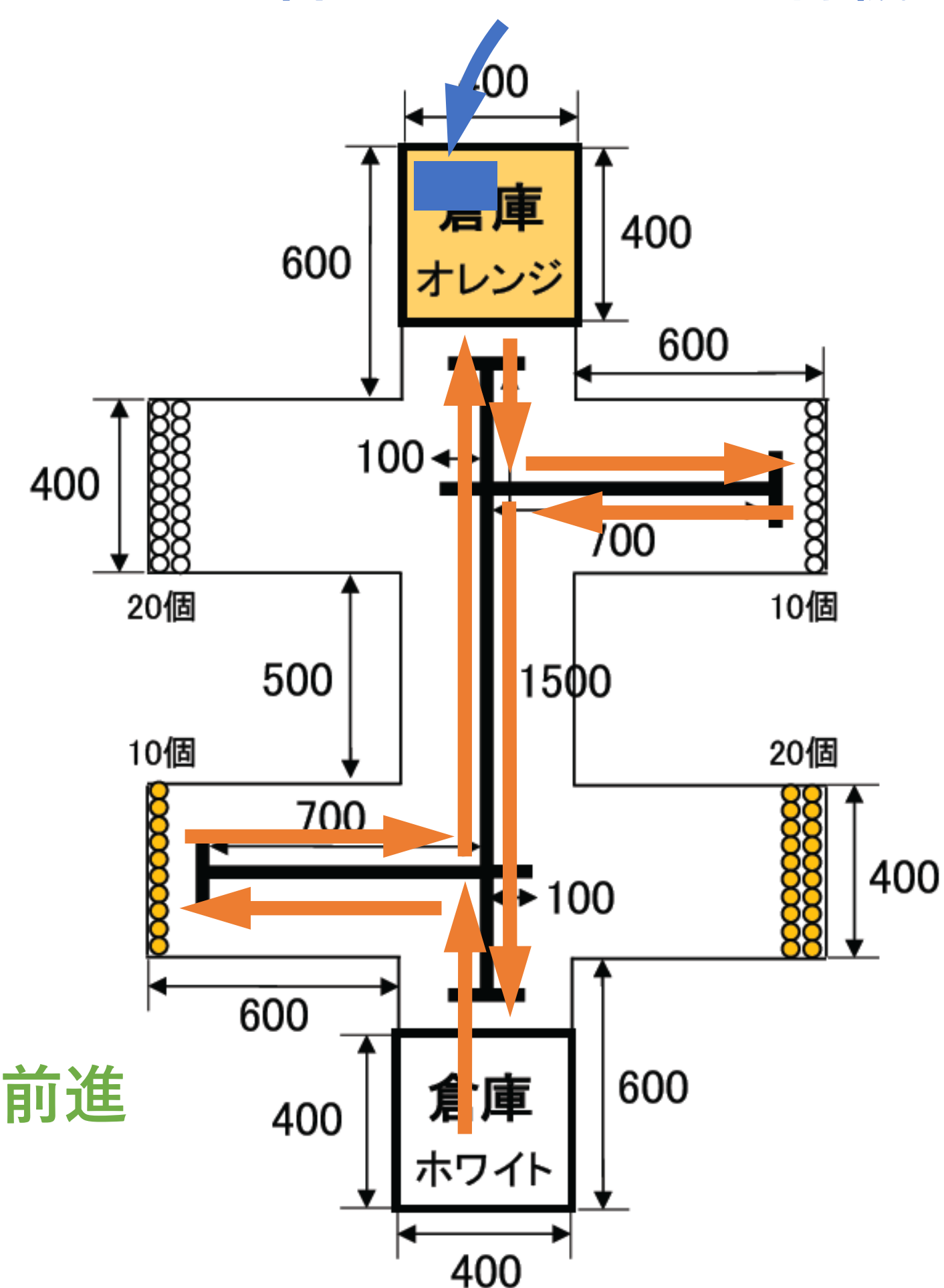
フォトoreflector 4つを
搭載したライト基板基板全体が**カバー**されて
いるため、外部の光に
よる影響が少なく、安定
した動作が可能超音波センサーも3つ搭載していたが、
制御に使用するのには間に合わなかった

戦略

- ・ラインのある10個
を確実に回収する
- ・旋回は下図のよう
に行う



もう1台はここへんに待機



これが絡まってしまった…



試技会

練習では最大**9点**を
獲得していたが…

- ・スタートの段差による角度のずれに
対応しきれていなかった
- ・フィールドの歪みによる段差に
つまづいてしまった
- ・回収機構に使用した糸が絡まった

などの理由により**0点**に終わった

反省

機体の設計変更が重なり本番用機体を
制御する時間をほとんど取れなかった
ため、超音波センサーを使えなかったり
ライントレースのプログラムの不備が
あったりなどした。加工前にもう少し
確認し、作り直しを減らすべきだった