

つか にりん さんりん うご レゴを使った二輪/三輪で動くロボット

場所: 総合研究棟(黒髪)1階リフレッシュプラザ

大学院自然科学研究科情報電気電子工学専攻
有次 正義, 眞鍋 雄貴, 大村 悦彰,
吉田 然, 安部 航大, 宮本 千尋, 板井 翔太, 甲斐 晃平, 遠入 拓海,
工学部情報電気電子工学科
大塚 建直, 狩野 悠貴, 中村 碩希, 井上 健太郎

☆ ロボットがバランスを取りながら走ってくれます

ライトレース → 明度センサを使って黒い線にそって走ります

☆ 難しい動きもします

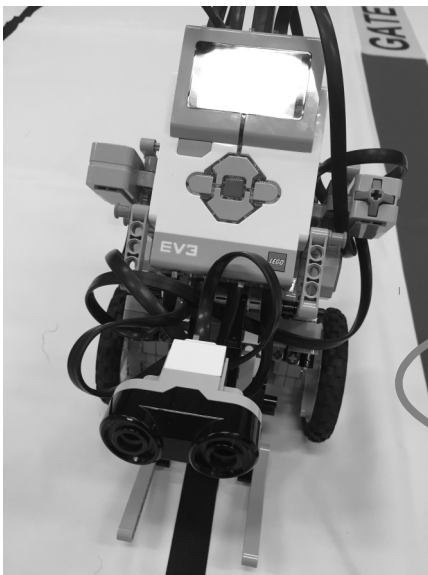
ブロック運び → 色付きブロックを同じ色の場所に運びます

ブロック落とし → 読み込んだ色以外のブロックを木の板から落とします

☆ そのほかにも…

ライン復帰 → もしラインから外れてもロボットが自力でラインを見つけます

超音波センサ → 目の前に手を持ってくると…ロボットが嫌がります



まってるモン (^_^♪

