

# つか さんりん うご レゴを使った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,  
狩野 悠貴, 坂本 竜二, 中村 碩希, 西牟田 紘平, 萩島 裕士  
工学部情報電気電子工学科  
姉川 立久, 工藤 正則, 黒木 詢也, 鶴田 尚也, 村松 昭典

と はし  
☆ ロボットがバランスを取りながら走ってくれます

めい ど つか くら せん はし  
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

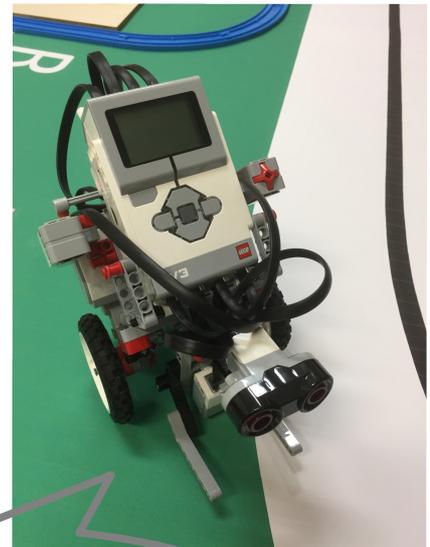
むずか うご  
☆ 難しい動きもします

はこ いろ つ お ば しょ いろ おな いろ よこ  
ブロック運び → 色付きブロックと置いてある場所の色が同じ色なら横に  
うご ちが いろ き いた お  
動かして、違う色なら木の板から落とします

もの も あ ふう どう つか も あ き  
物を持ち上げる → 封筒のついたブロックをアームを使って持ち上げ、決  
ば しょ お  
められた場所に置きます

☆ そのほかにも・・・

ちょうおんぱ め まえ  
超音波センサ → 目の前の物が通り過ぎると、ロボットが動き出します



まってるモン (^^♪