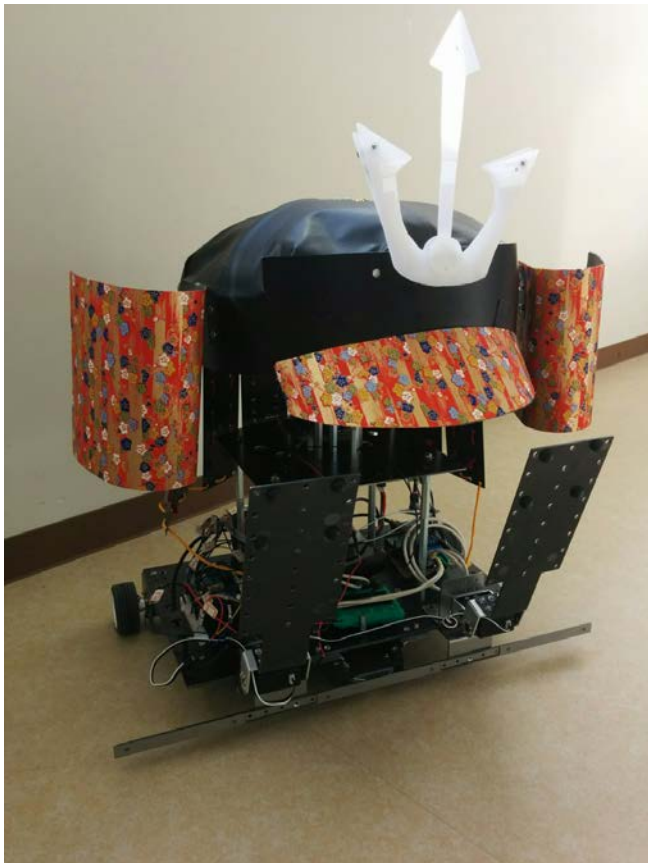


八尾ロボットフェア 2018

第10回八尾ロボットコンテスト

2018.2.17 アリオ八尾

チーム名 & ロボット名	参加者 名簿
【チーム名】 北大阪高等職業技術専門学校 【ロボット名】 北技専5号 (愛称:兜武士(かぶとむし))	チーム代表者: <small>よしかわ ひろき</small> 吉川 裕規
	チーム監督者: <small>よしかわ ひろき さかい ゆうた、 しんぼ やすお</small> 吉川 裕規、 阪井 裕太、 新保 康夫
	<small>そうじゆうしゃ:さいた ゆうすけ</small> 操縦者: 齊田 祐介
	参加者: <small>いなかず せいじ</small> <small>かぎおか まさのり</small> <small>さいた ゆうすけ</small> <small>つつい だいじろう</small> 稲員 誠治 鍵岡 正規 齊田 祐介 筒井 大士朗 <small>まつむら たける</small> <small>むらかみ だいき</small> <small>やだ ひろし</small> <small>やまはた たかひろ</small> 松村 武 村上 大宜 矢田 裕 山畑 敬宏



ロボット製作費	約7万円
ロボットの大きさ	500 x 500 x 600 mm
ロボットの重量	約10kg
車検(当日に)	
特 徴	

忠臣楠正成公の兜を模して作ったロボットです。兜の前立て(クワガタムシのような部分)が光ってロボットの状態を表示します。ロガーを搭載しているため、ロボットの状態を後からチェックすることが可能です。二台のアルディーノを利用して制御します。アームはサーボモーターを利用して駆動させ、オブジェクトをがちりと保持し、走行は後輪部が駆動してロボットを走らせます。

【苦労した点】

走行のためのモーターが左右で個体差があるのか、まっすぐに進まないことがあったので、プログラムで問題を吸収しました。

アームの制御はスレーブ側のボードで行っているため、I2C通信を用いて、マスター側が受け取ったコントローラーの信号をスレーブに伝えています。そのデータを受け取ることに苦労しました。

外装の兜をどのように作るかという話で材料や加工方法が二転三転して、他の部分の製作に追いつくのかという不安もありました。

ご提出期限2月3日

氏名にはふりがなを付けてください。

データーをメールで下さい。

部品、材料費 30万円まで

後日、明細表をExcelで作成しご提出の事

500 x 500 x800高さ以内

全ロボットの総計が20Kgs以内