

創造設計第二 2013 9班

吉田 翔 中山 桃歌 柳瀬 諒 三角 修一 藤田 克洋

第一試技

方針: TA機の検知を4個のPSDセンサによって行う

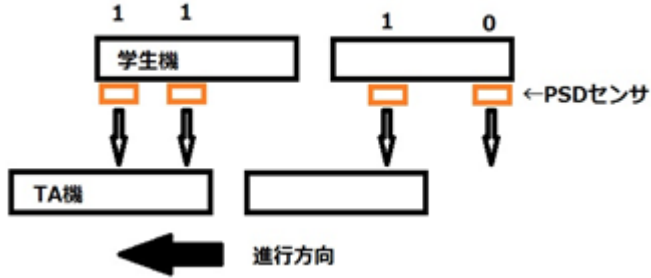


図1 追従方法



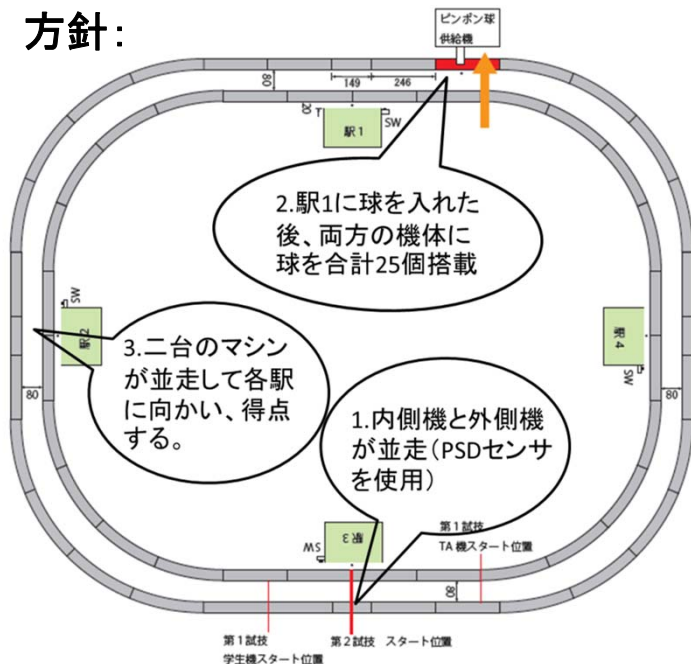
写真1 第一試技マシン(右が進行方向)

結果: 一回目: 10点(センサ不調のため) 外側機:
二回目: 14点(満点)

反省点: 当日は早く会場に行くべき
センサチェックは必須

第二試技

方針:



※機体同士の連携は赤外線センサを用いる予定だった。

アピールポイント:

1. 外側機も移動する
2. マシンのピンポン玉の保管機構は階段状にして積載数を増やすことで無駄な移動を減らす
3. バックで移動すると脱線しやすいので前進のみの移動

内側機:

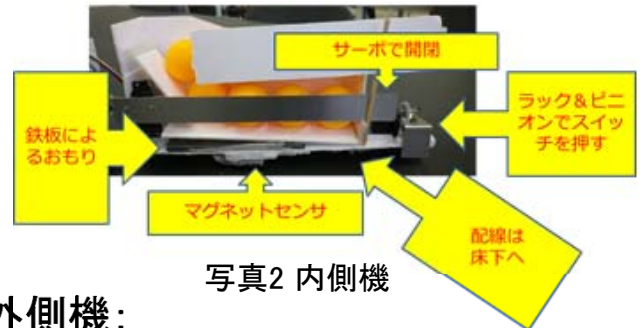


写真2 内側機

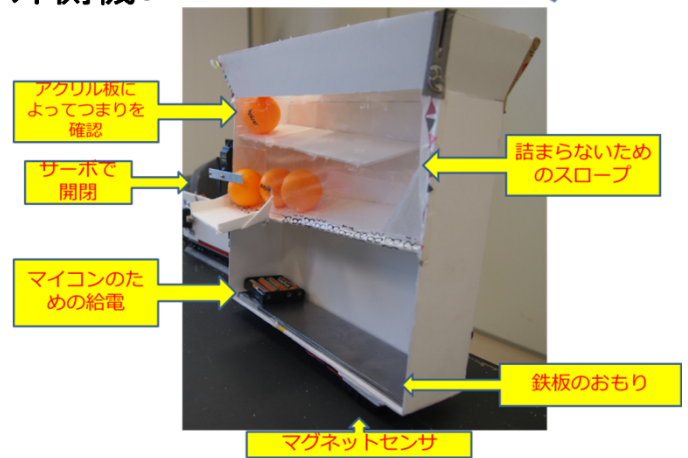


写真3 外側機

結果: 得点0点

- ・外側機が供給機のところで停車することができず通過してしまった。
- ・その結果供給機からピンポン玉を受け取ることができず、駅に一つも入れることができなかった。

反省:

赤外線センサの故障にもっと早く気づくべきだった。その結果連携をタイマー制御でやらざるを得なかった。