

ロボットの動作のヒント 2

今日は年度末ということもあり、1人での参加です。

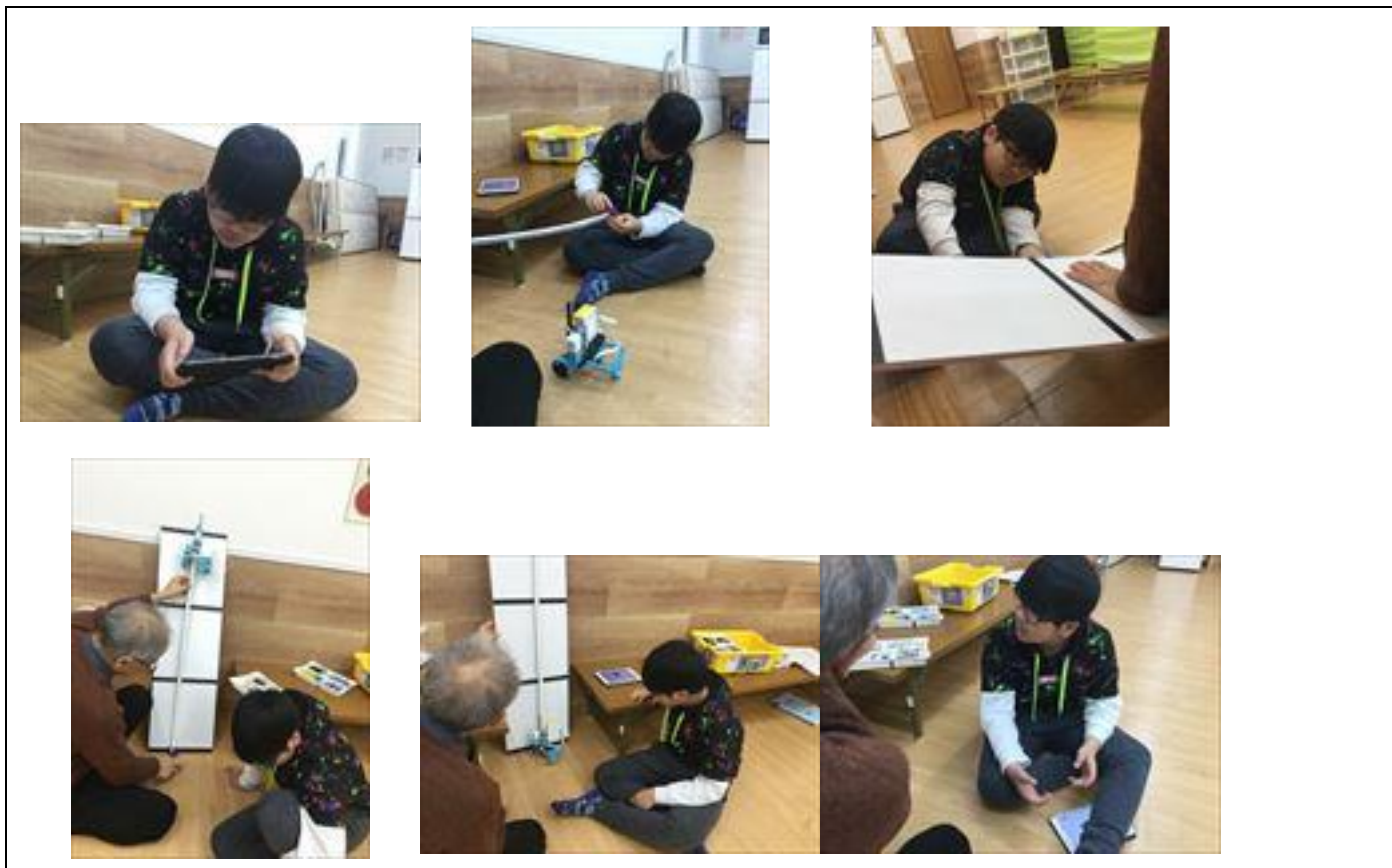
チームメイトがこれまで開発してきた仕組みについて確認しながら実験を行っていました。

あまりプログラミングに自信がなかったようですが、まずは動かすプログラムを作ってもらい実験を行いました。

だんだんと慣れてきて進む量の調整もできてきました。

仕組みづくりでははしごの最上端部分に板に引っかかるための突起をつけてもらいました。はしごの長さが少し長かったので板に合わせて短く改良も行いました。





坂まで移動するための車輪もついていましたが、プログラムがまだだったので制作してもらいました。
移動するプログラムの基本を思い出し制作することができました。
実験してみると移動量が多すぎたのでプログラムを調整してもらいました。
坂まで到達した後、登るプログラムを動かして登ることを確認しました。

坂にはしごを立てかける方法は今後の課題とします。

それでは、次回をお楽しみに！

エルプレイス
代表 玉水 亘
<http://www.lplace.jp/>