

創造設計第二 9班

○ 家村侑 上田健太郎 木ノ協陽平 手塚大貴 チョンドンハ

第一試技

マシンの外観



- ・時間短縮
- ・蛇行区間回避



路線変更!



正確な位置決め



マシン概要

■機構

(1) 路線変更

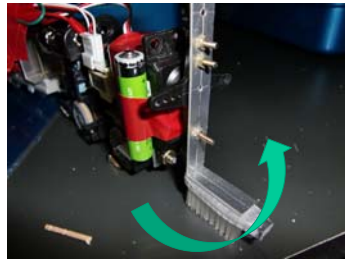
- ・歯ブラシ
- ・サーボ

(2) 位置調整

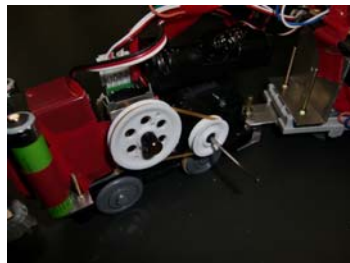
- ・ロータリエンコーダ
- ・プーリー

(3) 区間検知

- ・磁気センサ



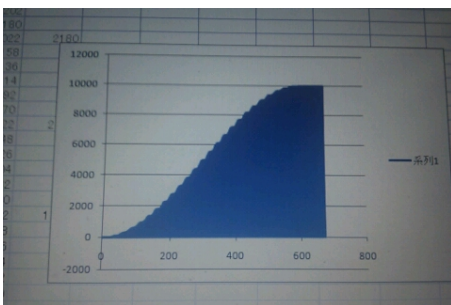
路線変更機構



ロータリエンコーダ

■PID制御

- ・静止摩擦の突破が決め手
- ・電池残量の影響をうけない



実験結果

第二試技

マシンの外観



投げるマシン



受けるマシン

- ・時間効率のよい得点方法
- ・シンプルな構成
- ・エンターテイメント



マシン概要

■機構

(1) スイッチを押す機構



ゲート通過



供給装置に到着



ボタン

(2) 射出機構(ピッチングマシン)

受取り...

投げて...

(3) 受ける機構

確実に捕球!!

センサは一つだけ!

プロジェクト運営

Webでタスク管理

Webプロジェクト管理ツール

Redmineを使用



PDCAサイクル

を迅速に回すことを重要視

