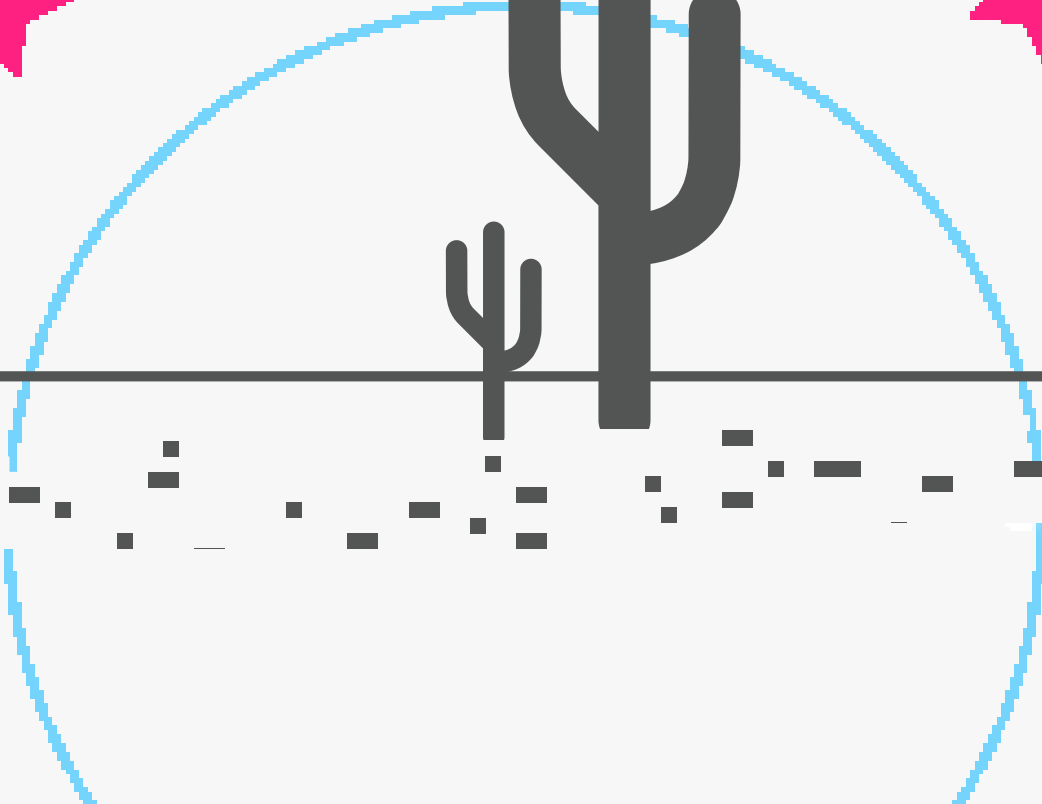


ロボット研究所

第2回

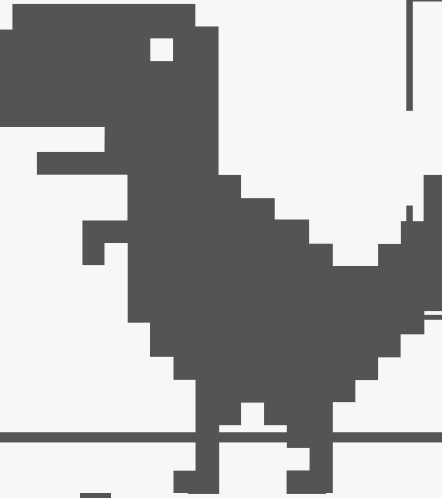
START





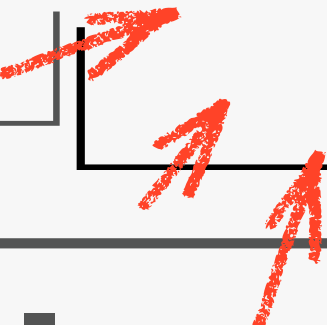
今回やること

ライントレースの復習
自分のロボットを組み立てて、
センサーで白と黒が判別できるようなプログラムを試してみよう



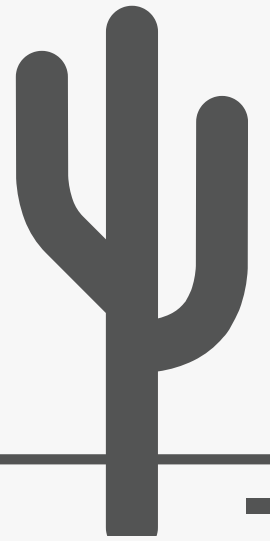
ライントレース
を体験しよう

組み立て
よう



ロボットの見た目
を作ろう

走らせよう





ライントレース

線の上を走り続けるロボット

光センサーで線をかぐにんして、その線をた
どるようにプログラム = 命令してつくる



復習だよん



組み立て



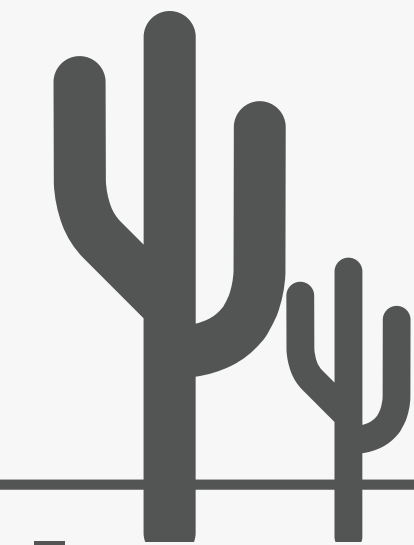


[PARTS]

部品

- 土台 ×1
- モーター ×2
- モーターカバー ×2
- タイヤ ×2
- センサー ×1
- センサースタンド ×1
- ボールキャスター ×1
- 電池ボックス ×1
- 単三電池 ×3

- 9V電池 ×1
- まばい ×1
- ジャンパー線 ×1
- ねじ ×12
- ナット ×17
- 長いねじ ×4
- チューブ ×4
- マジックテープ ×1



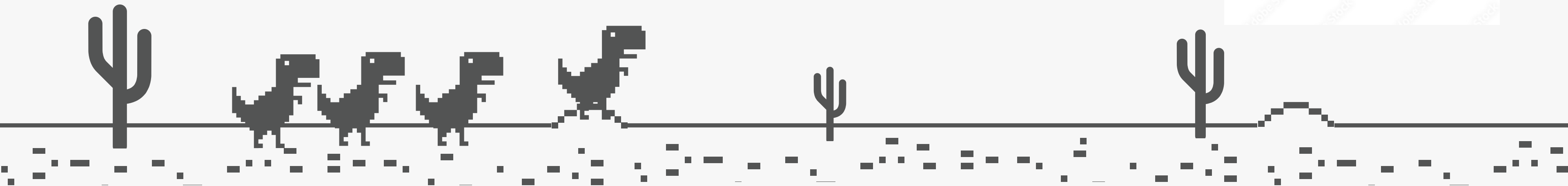
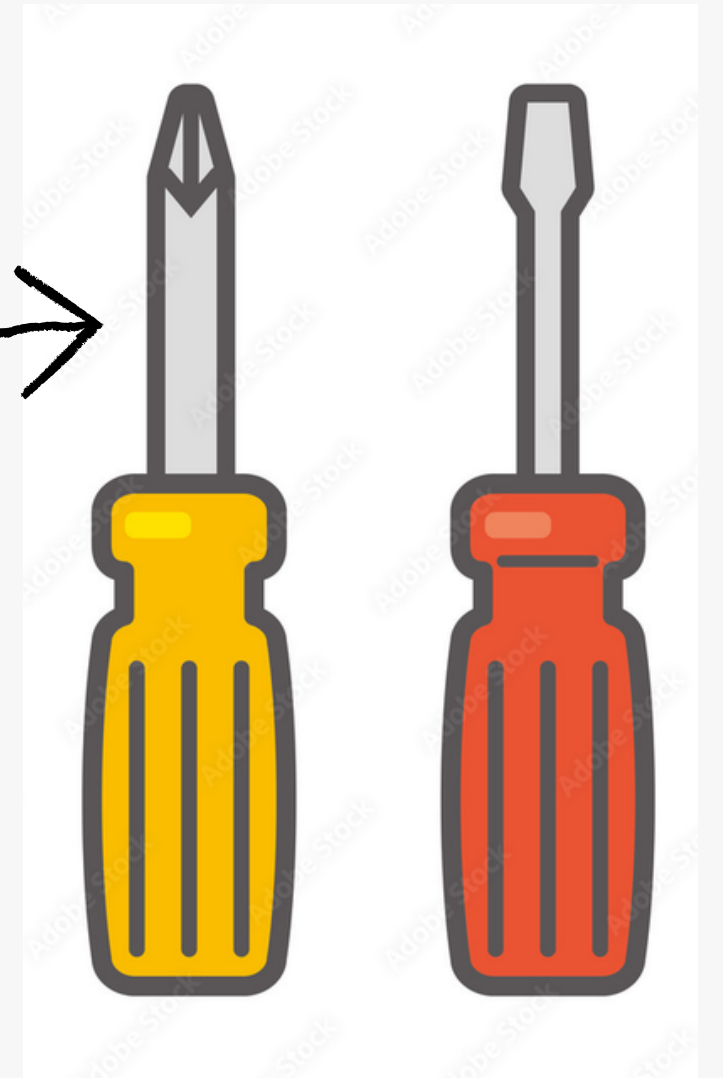
[HOW TO MAKE]

手順



プラスドライバーを使って組み立てていきます

※土台のこげてる側が上です



[HOW TO MAKE]

手順

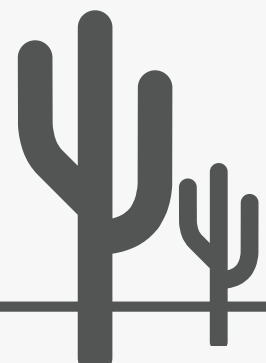
▶ 1. モーターをとりつける

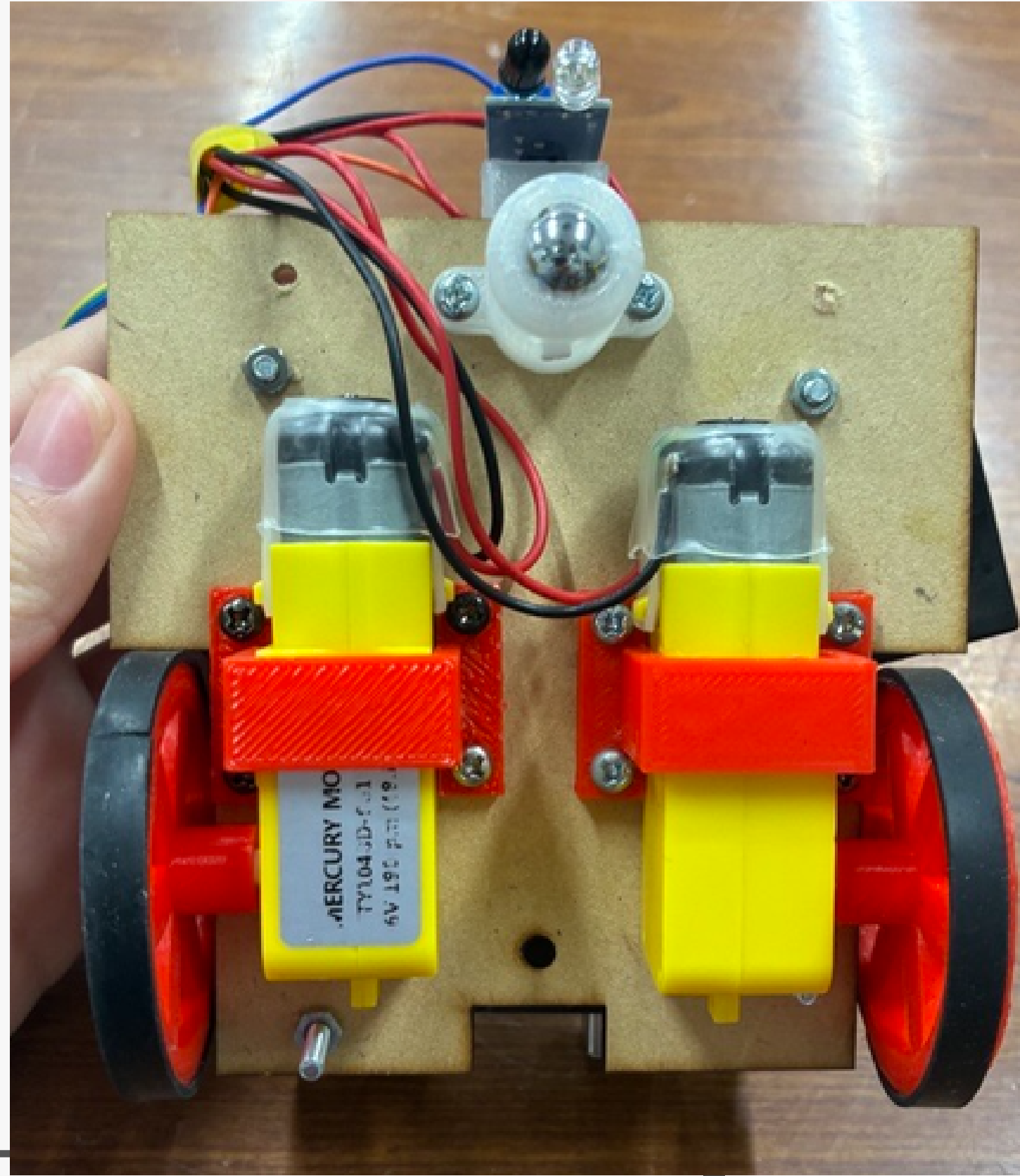
2. センサーをとりつける

3. ボールキャスターをつける

4. 電池ボックスと9V電池をはる

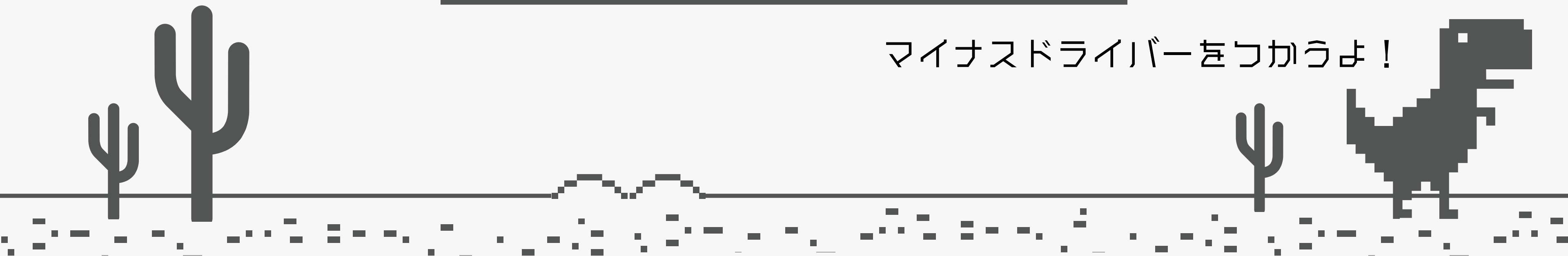
5. まばんをとりつける





回路

マイナスインドライバーをつかうよ！



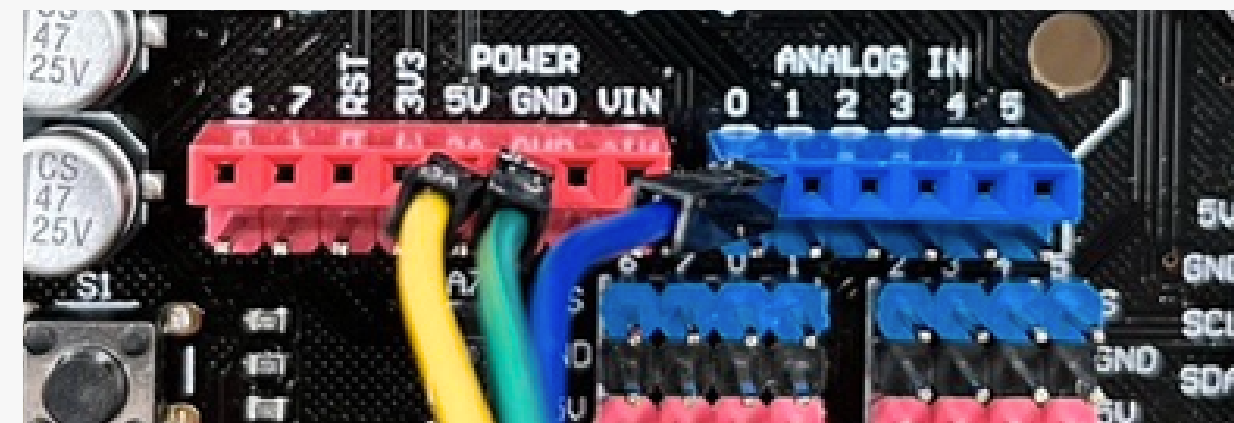
[回路]

上から順に

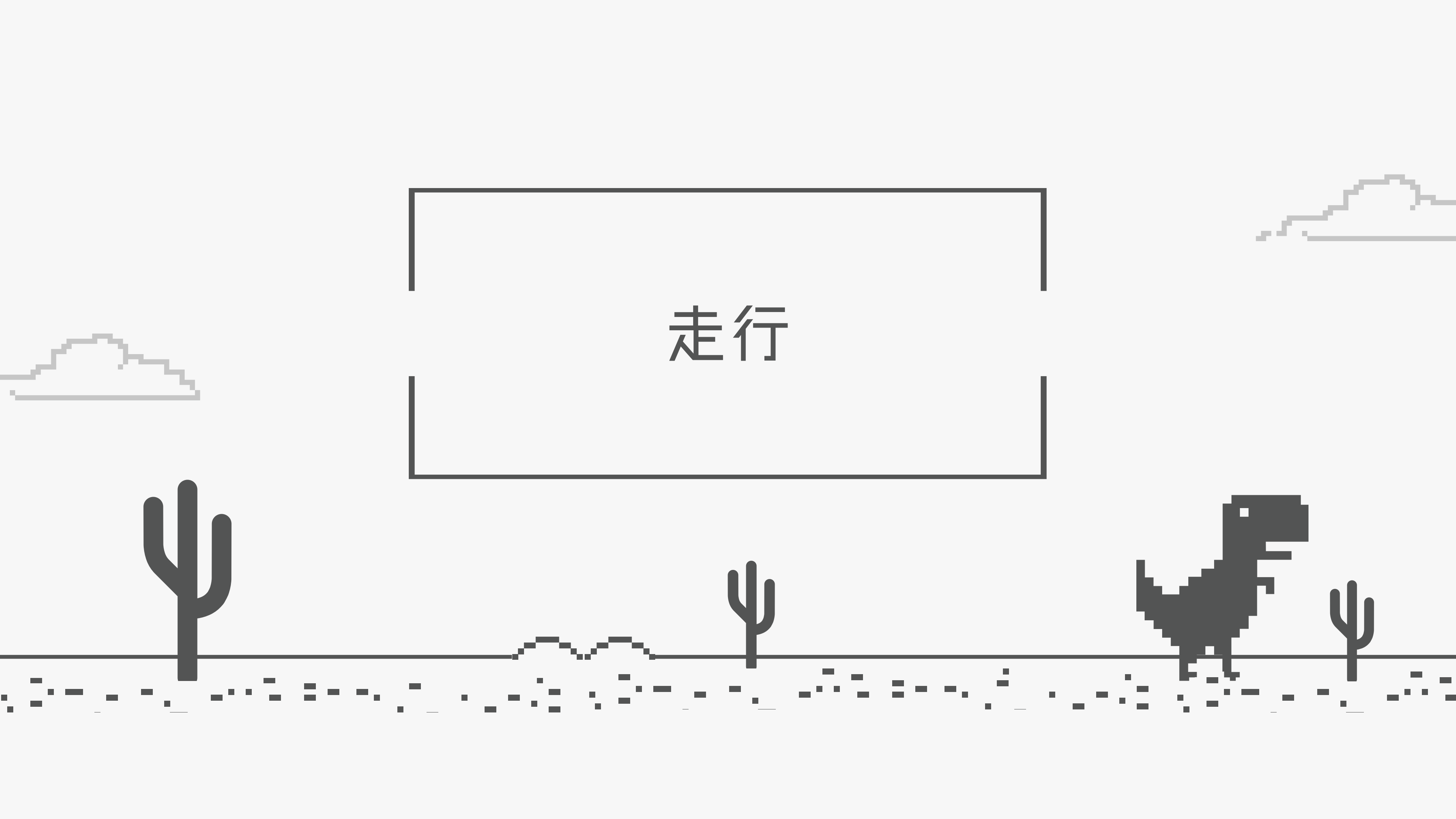
1. 左モーター・黒
2. 左モーター・赤
3. 右モーター・黒
4. 右モーター・赤
5. 電池ボックス・プラス
6. 電池ボックス・マイナス

左（きいろ）→ 赤の台・右から4つめ
真ん中（みどり）→ 赤の台・右から3つめ
右（あお）→ 青の台・一番左

コードは
何色でもいいよ！



走行



プログラミングコード 前半



プログラミングコード 後半

↓ ここから



NEXT...
7/10(土)

よいあ年を～

