

八尾ロボットフェア 2016

第8回八尾ロボットコンテスト

2016.2.27 アリオ八尾

チーム名 & ロボット名	参加者 名簿	
北大阪高等職業技術専門学校 組み込みシステム科 くわがたクン	チーム代表者: <small>ふじた けんたろう</small> 藤田 憲太郎	
	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 泰夫	
	操縦者: <small>むらた たかとし ふじた けんたろう</small> 村田 貴俊、藤田 憲太郎	
	参加者: <small>いずくら まさと おかだ たくや かわぐち よしひろ なかもと まさと</small> 伊豆藏 正人 岡田 拓也 川口 佳宏 中本 雅人 <small>なかばやし みゆき</small> 中林 美由紀	
	ロボット製作費	¥131,574
	ロボットの大きさ	470 × 500 × 500
	ロボットの重量	6.7kg
	車検(当日に)	
	特 徴 流行のラズベリーパイを2台使用して制御します。 アームにはサーボモータを使用し、また、複数のばね付リベットによる反作用の力でオブジェをがっちりと掴みます。 ステッピングモータを使ったリフトで、オブジェを持ち上げます。	
<p>製作に苦勞した点はたくさんあります・・・。 ステッピングモータの動作不良の理由が、可変抵抗値によるものなのか、プログラムに問題があるのか、支柱の歪みによるものなのか、原因追求が難航しました。また、オブジェとホイールが干渉し、オブジェが持ち上がらない問題に対し、アームの角度を調整するのも、吊り上げによる方法や軸を強固にするなど、様々な方法を試行錯誤しました。1つ解決すれば、また1つ問題が・・・。ハード・ソフト両面の視点から考えることや、アームを直せばリフトに影響が出ているなど、部位間での相互関係が想定外で悪戦苦闘。でも、僕たちのハートをがっちりと掴んで離さないロボット、それが「くわがたクン」です！</p>		