

1 タイトル

2 作品解説

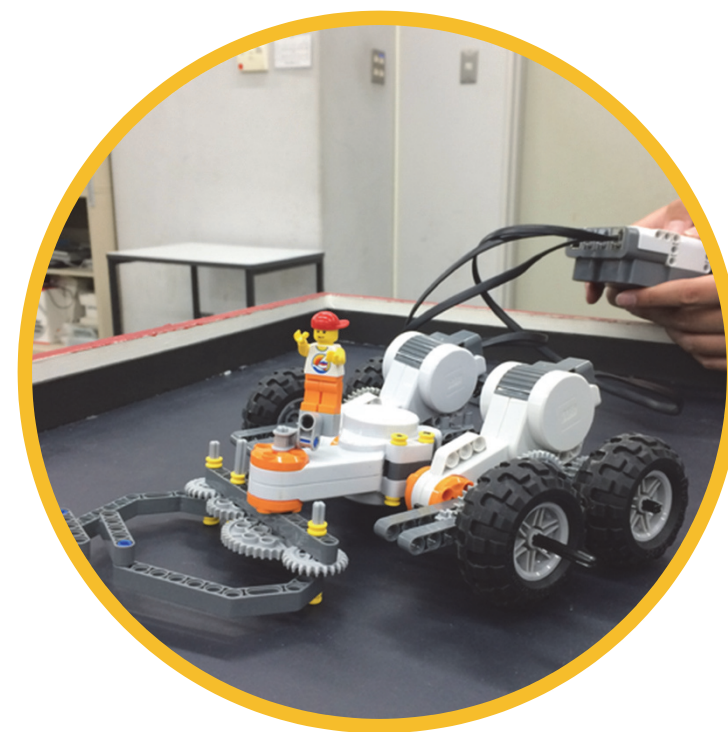
3 工夫点

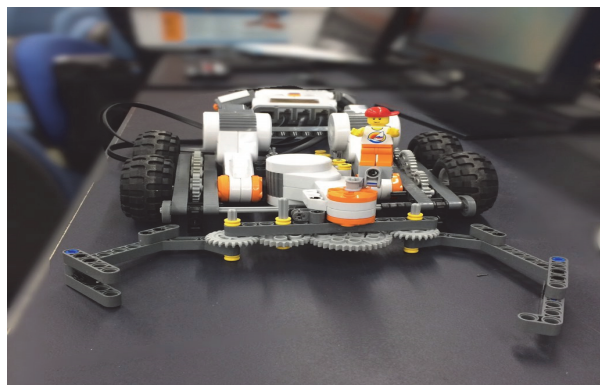
2017/05/08

ブルンバ

Bulldozer × Roomba

1年14組43番 嶋田
1年14組67番 二木





アームが開いているとき

前進

後退



アームが閉じているとき

対象物を
確保し
元の場所
まで
戻れる！

工夫点

- タッチセンサで操作式に
- モーターの横向き設置
- コンテナコマンドの使用
 - アーム開：ロボは前進する
 - アーム閉：ロボは後退する

＼詳しくは実演で！／

