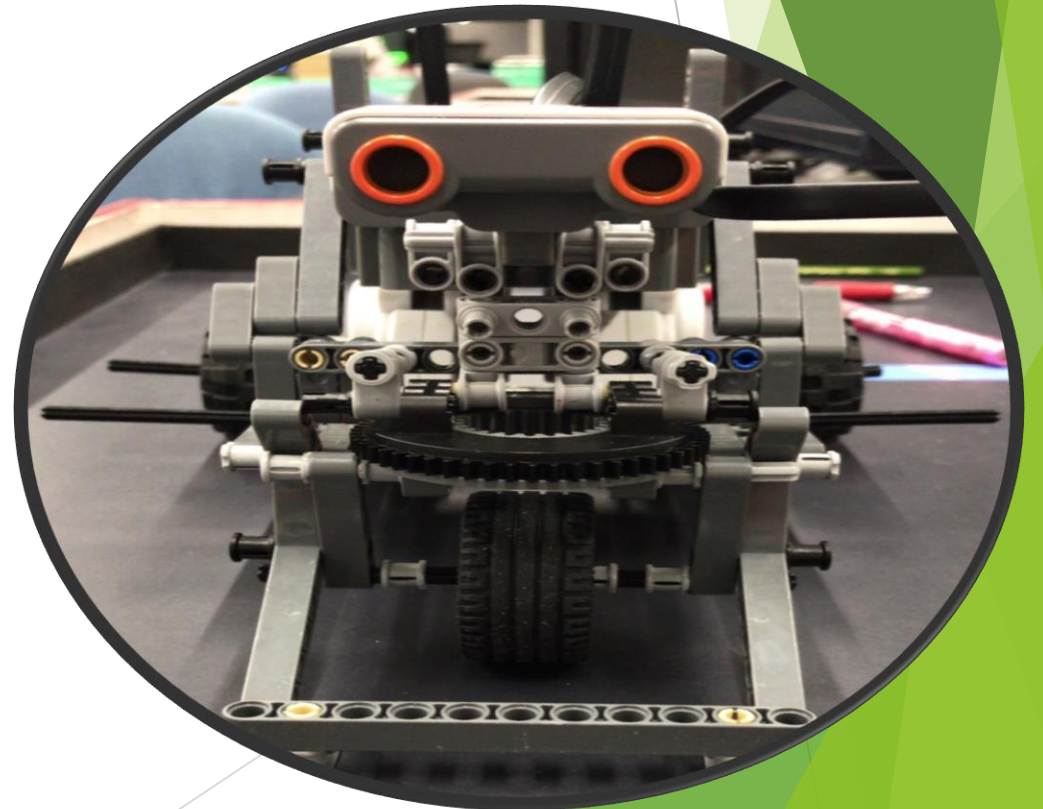


押し出しロボット

1年14組 武藤 大記

1年14組 藤田 智哉



動作

- ▶ ① その場でぐるぐる回る
- ▶ ② 枠の中に物が入ってきたら枠の外まで押し出す
- ▶ ③ 元の位置に戻る
- ▶ ④ ①に戻る

工夫点、課題点

- ▶ 超音波センサーによる、位置の把握
- ▶ 四輪ではその場回転しないので三輪で動くようにした
- ▶ 小さいものだと反応しないときがある