



# 高度探知型機械昆虫

2018年 6月

1年 14組 林 尚弘  
1年 14組 土佐 陽生

## 目的

ありとあらゆる障害物を避けて進行すること

人類が生存できない地域を探索すること

動作 超音波センサーで障害物の確認そして移動方向の変更

## 工夫した点、苦労した点



超音波センサーが感知する距離の  
微調整

ロボットがかっこよく見えるよう  
に角をつけた

タイヤが曲がるときに空回りしてしまった