

クワガタせいかつ (掃除ロボット)

2019/05/20

1年	14組	19番	大塚	郁実
1年	14組	16番	江口	健太郎



仕事

エリア内の異物を取り除く

反応と動作

- ・ タッチセンサで異物を感知
(樹液を舐める部分にあたる)
→アームで捕獲
- ・ 光センサでエリア外を認識し、
異物を捨てる



創意・工夫

- ・ タッチセンサの活用
接触して捕らえるので、
位置の誤差が出にくい
- ・ こだわった点
遊び心のある外見と特定
範囲内での動作



課題点

- ・ タッチセンサの仕様上、ある程度
重い異物でないと運べない