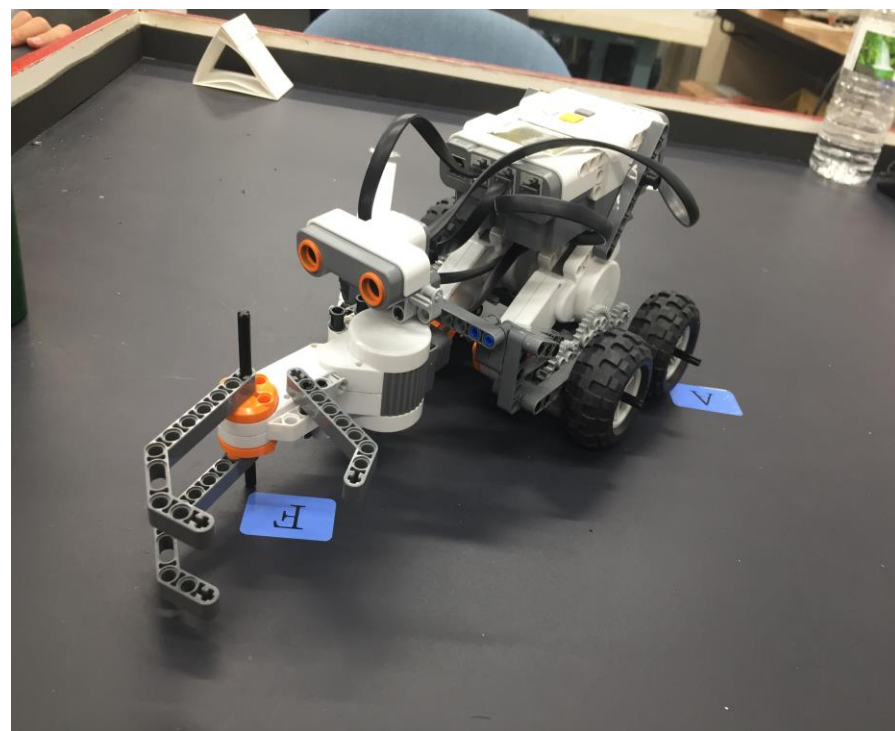


お片付けロボット

1年14組36番 須原達也

1年14組45番 松浦広和



目的と動きの流れ

目的：半径 60 cm 以内の物体を一つの場所に集める。

動きの流れ：

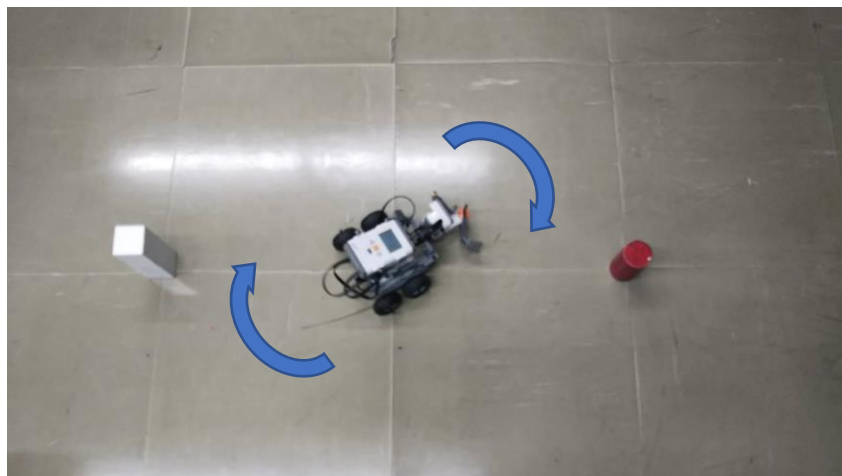
1. 超音波センサによって物体を見つける。
2. 物体の近くまで直進し、アームで物体をつかむ。
3. 本体を起動させた位置まで物体を持ってくる。

これを 3 回繰り返す。

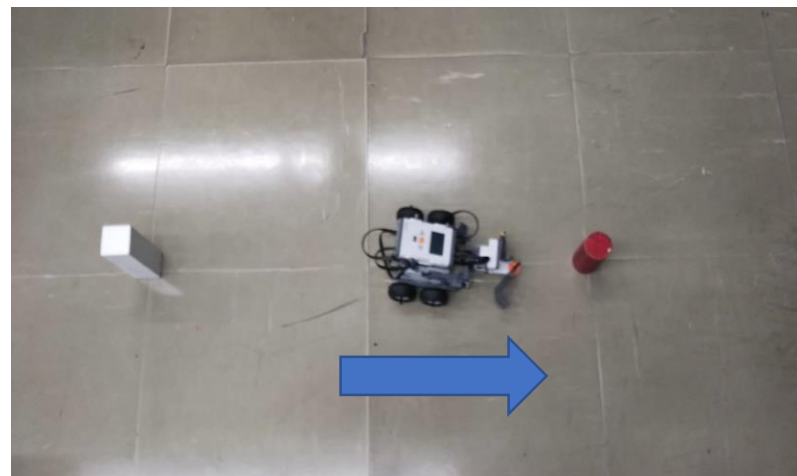
工夫した点

一つの動きで一連の動作をさせるのは不可能

→ 物体をつかむまでの動きを2つに分け、
それぞれの時間を記録するタイマーを用意した



物体を見つけるまでの時間
を記録



物体見つけてからつかむ
までの時間を記録