

# 明治大学の川島永嗣 (ゴールキーパーロボット)



1年 14組 38番 田口和巳

1年 14組 52組 山口貴之



# 目的と動きの流れ

## ➤ 目的

ペナルティーキックで蹴られたボールを止める

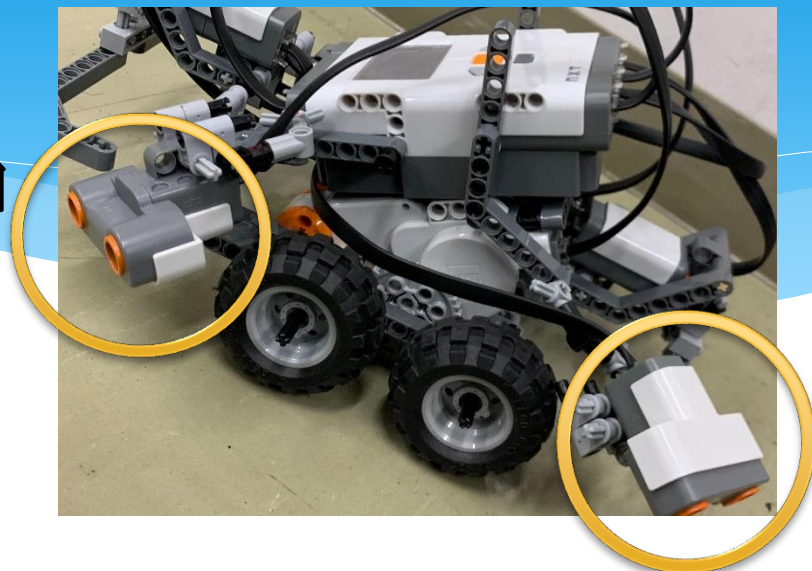
## ➤ 動きの流れ

1. 2つの超音波センサーでボールの動く向きを**検知**
2. ボールを検知した方向に**動いて**、ブロック！
3. 左右に付いたタッチセンサーが壁を感知し、**停止**



## ➤ 工夫した点

下を向きすぎるとボールを検知することが出来なくなるので、超音波センサーを取り付ける位置を工夫した。



ボールを止めた後、経過時間で止まるのではなく、壁(ポール)を感知して止まるようにした。

