

知能ロボットコンテスト 進捗報告 (2017/6/12)

未来ロボティクス学科 王研究室 3年

1526064 代田康貴

1526121 結城佳明

1526122 弓桁広暉

1526131 渡邊健斗

コンセプト

「移動方法に4足歩行を用いるロボット」

コンセプト(追加)

「ウェブカメラと定点カメラの利用」

先週発表のスケジュール

- ソフトウェア班
 - Pythonの学習の続き
 - OpenCVの学習
- ハードウェア
 - 脚機構の検討、ボールの運搬方法の検討
- 電子回路
 - サーボモータの任意角度の制御

進捗報告

- ハードウェア班

体調を戻す

→ 医者 of 診断を受ける

ボールの運搬方法

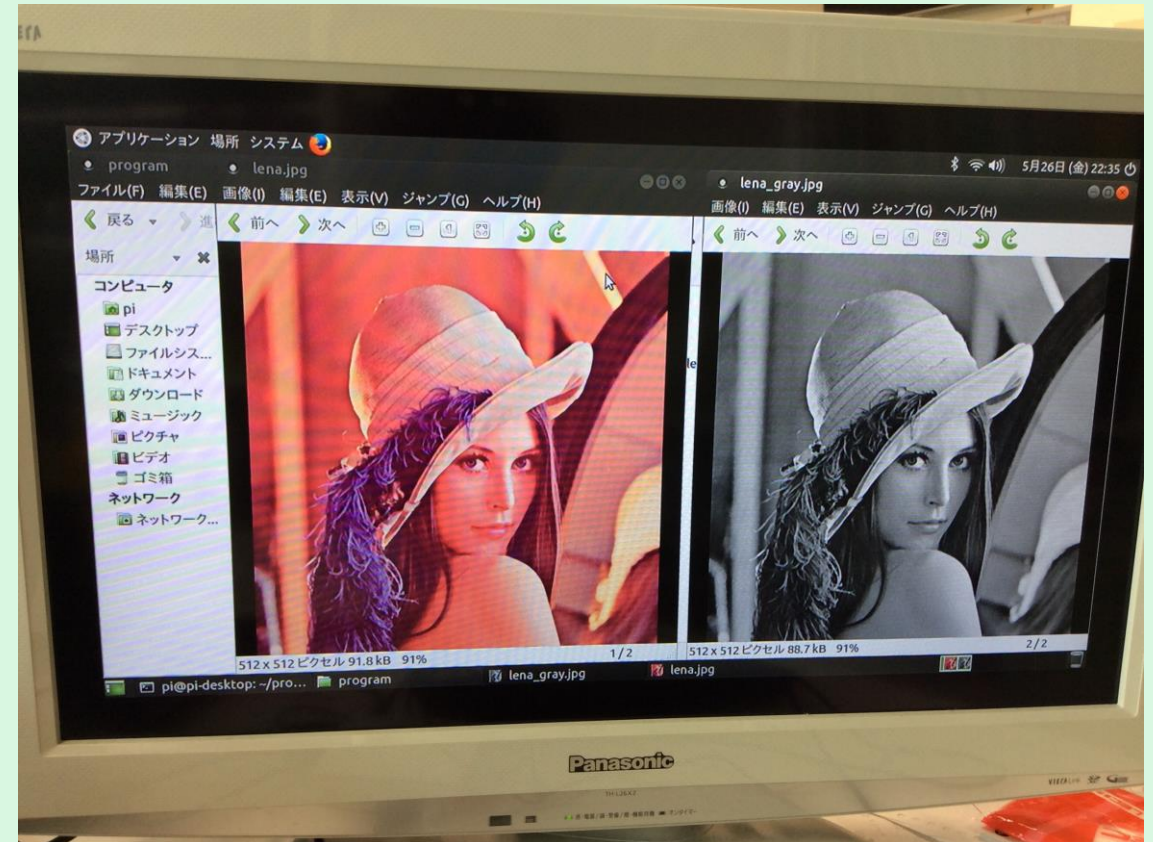
→ ボールを投げてゴールへ

脚機構の検討

→ 足と腕を兼ね備えた機構

進捗報告

- ソフトウェア班
raspiにOpenCVのインストール
April Tagsのインストール



進捗報告

- 電子回路班

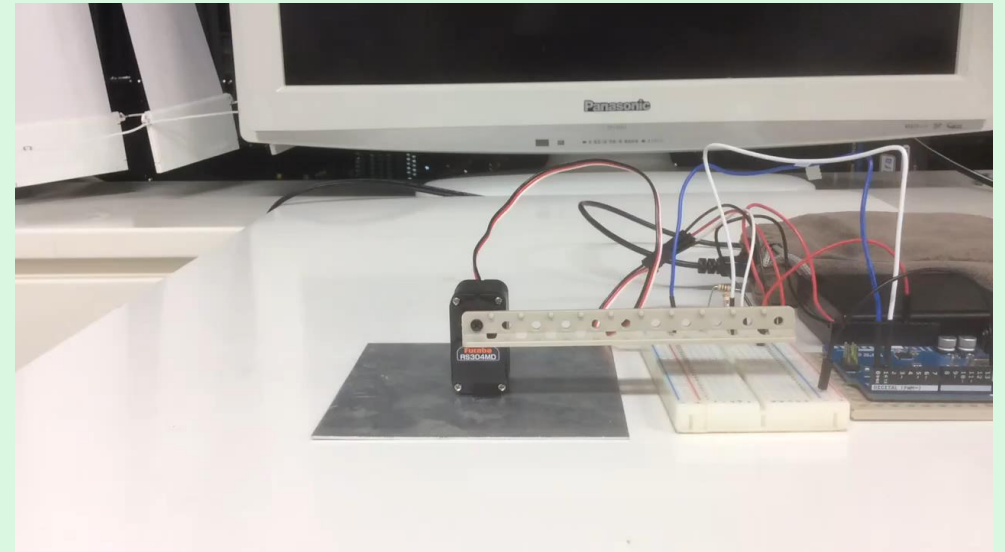
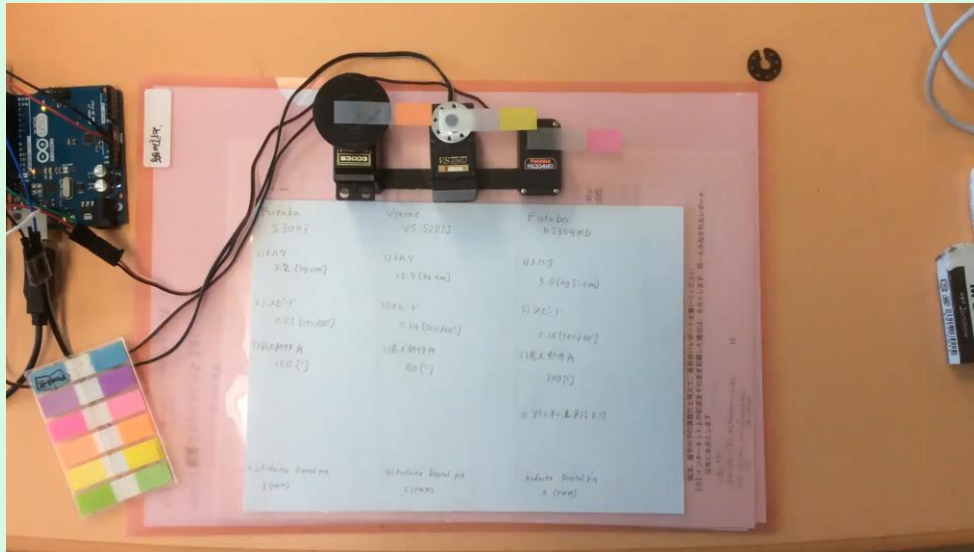


図3 サーボモータの制御の様子

進捗報告

- 電子回路班

UARTによる角度制御

→公式のサンプルプログラムが間違っていたため修正を行った

→現在サンプルプログラムを解析中

→動画のとおりPWMよりも角度制御が容易

今週のスケジュール

- ソフトウェア班
 - OpenCVによる色検出
 - April Tagsの実験
- ハードウェア
 - CADに起こす
 - 3Dプリンタでサンプル作成
- 電子回路
 - サンプルプログラムの解析