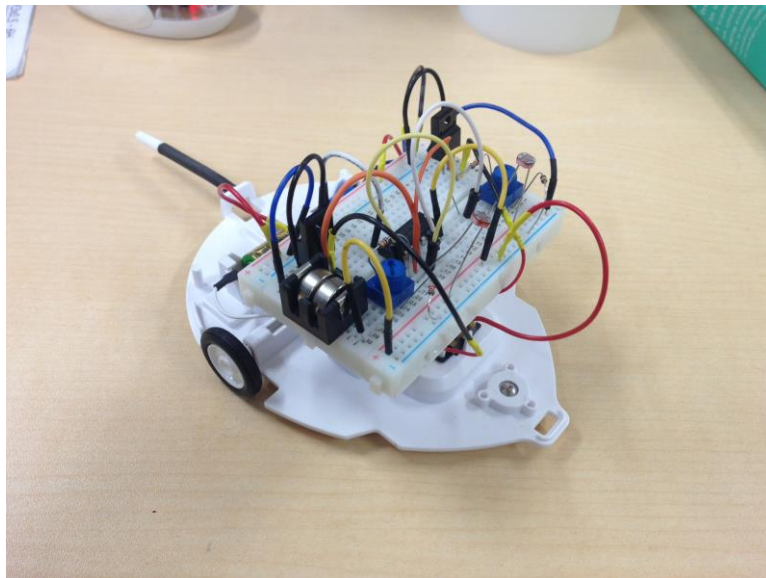


教材用マウスロボ

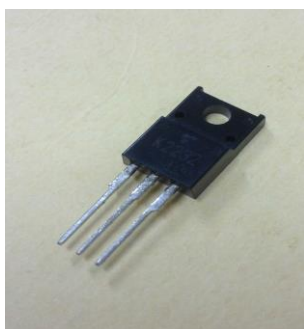
目的：

電気回路を教育中心としてのシンプルなロボット



材料

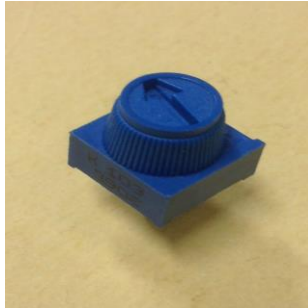
- N-ch FET K2232 x2



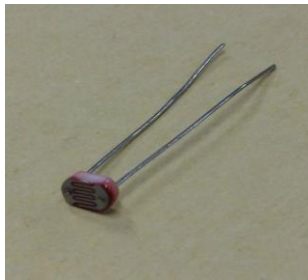
- 抵抗 $1\text{k}\Omega$ x 4



- 可変抵抗 $10\text{k}\Omega$ x2



- Cds セル 5mm 0.5M Ω x2



- ブレッドボード



- ボタン電池 LR44 x2



- MPD BH1/3N-C CR1 3N 用(LR44 2 個)電池ボックス



- ビニールテープ



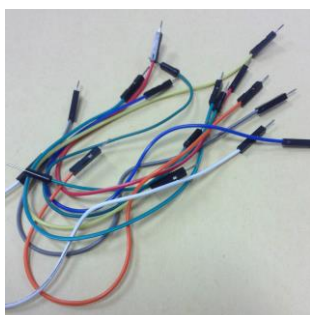
- ワイヤーストリップ



- ニッパ



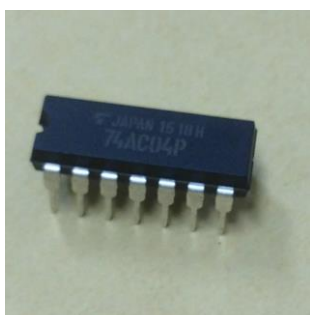
- 配線（ブレッドボード用）



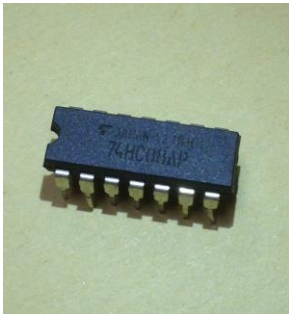
- タミヤ マウスロボ



- (optional) インバータ IC

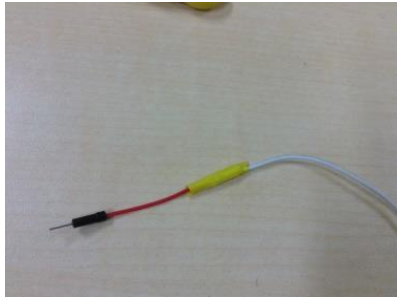


- (optional) AND 論理 IC

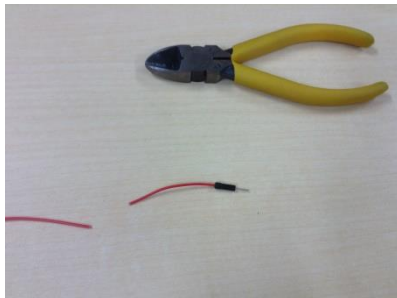


- (optional) 懷中電灯

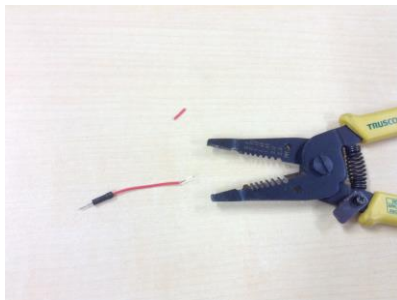
ジャンパー線の作り方



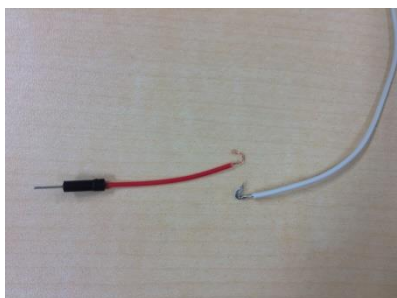
- 1) マウソロボの配線とブレッドボード用配線をニッパで適切に切る



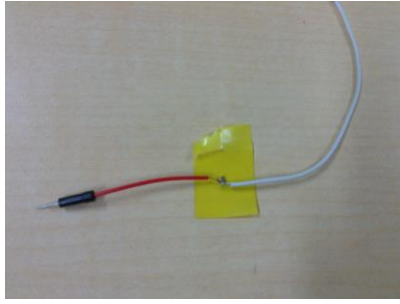
- 2) ワイヤストリップを使い1 cmの長さを抜く



- 3) フックを作る

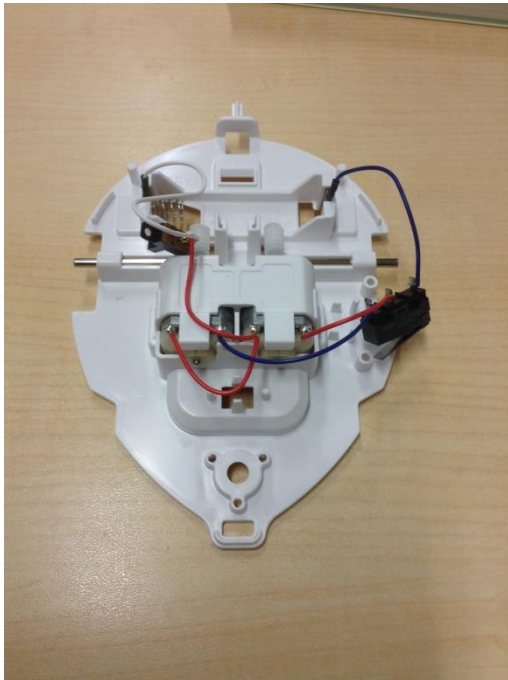


- 4) マウソロボとブレッドボード用配線を巻き、ビニールテープで巻く

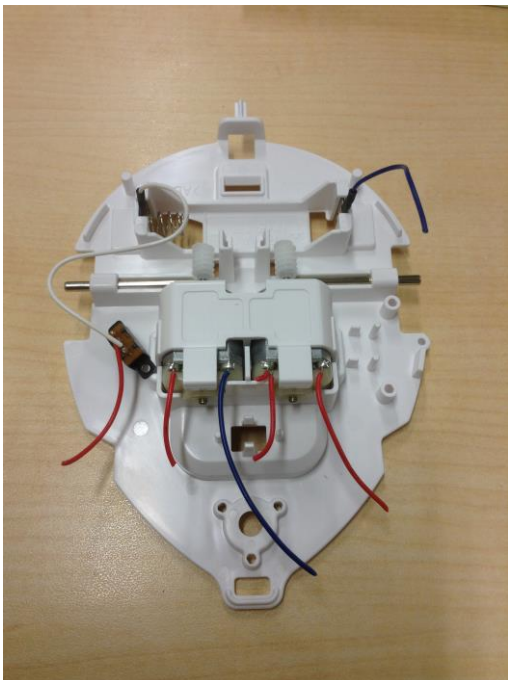


組立 およそ 1 時間程度

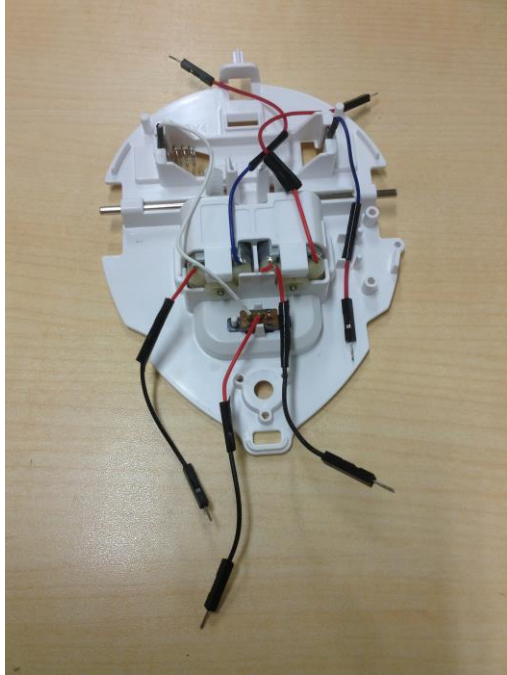
- 1) タミヤのマウスロボの説明を従いロボットを作る



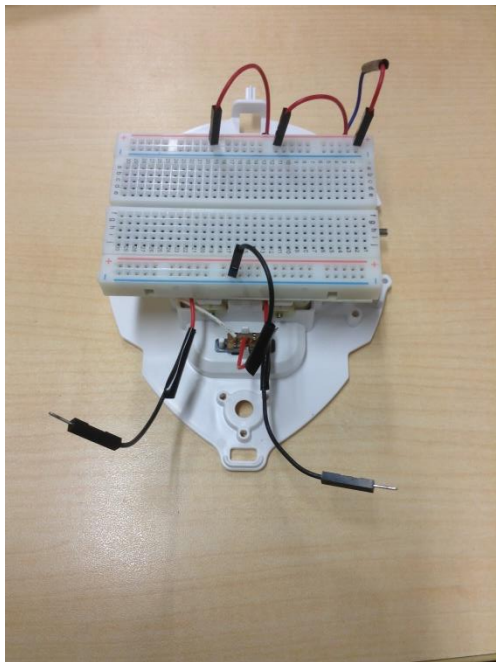
- 2) スイッチとケースを外し、以下に配線を切る



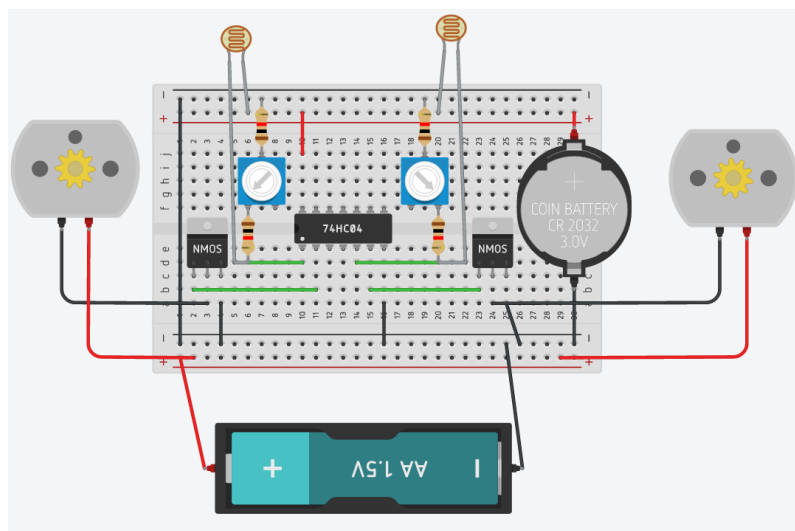
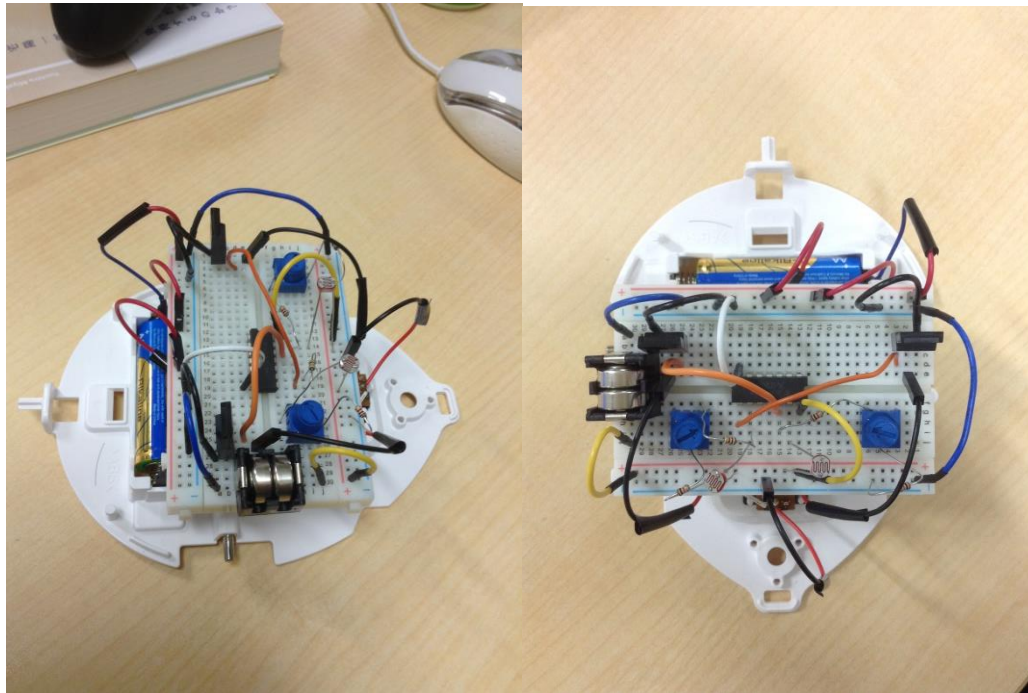
- 3) モータと電池につながる配線をジャンパー線に作り、モータの配線をギアボックスの上に電池に向けておく



4) ブレッドボードをギアボックスの上に置く



5) 回路を作る

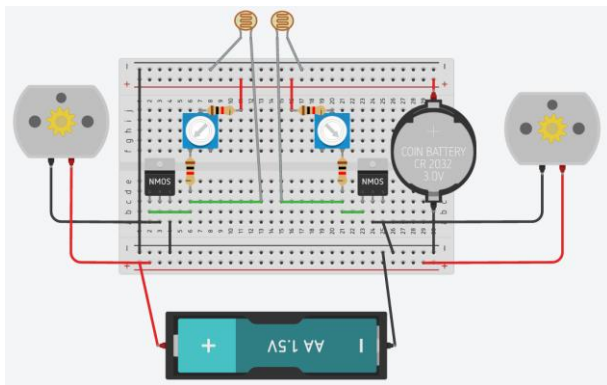


使い方

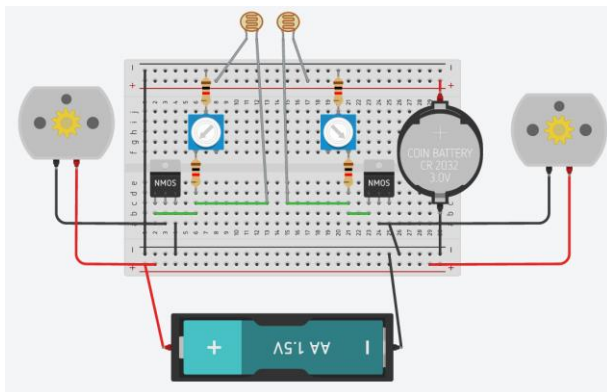
- 1) モーターが止まるまで可変抵抗を回す
- 2) モーターが動き出す前の値に可変抵抗を回して調整する
- 3) 外部光を cds セルに当ててロボットを制御する
- 4) 自由に回路を組み立てる

回路の種類

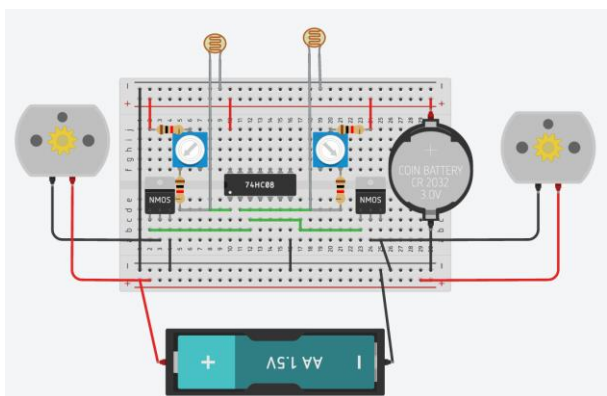
プルアップ抵抗 Ver



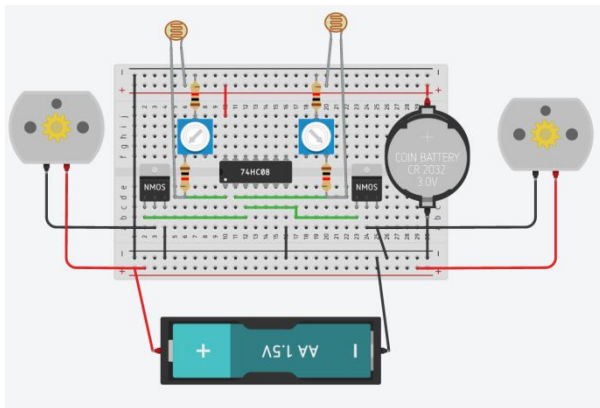
プルダウン抵抗 Ver



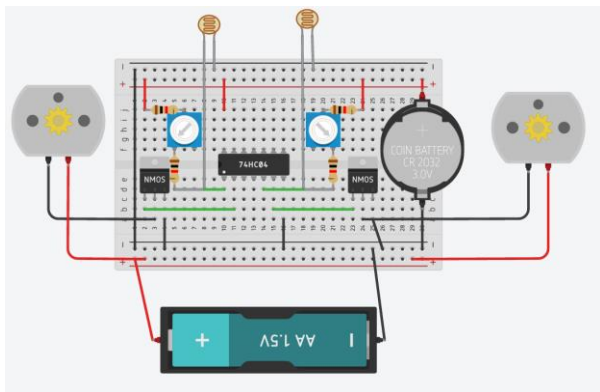
AND 論理とプルアップ抵抗 Ver



AND 論理とプルダウン抵抗 Ver



NOT 論理とプルアップ抵抗 Ver



NOT 論理とプルダウン抵抗 Ver

