

# 学生実験における 遠隔操作ロボットの開発・研究

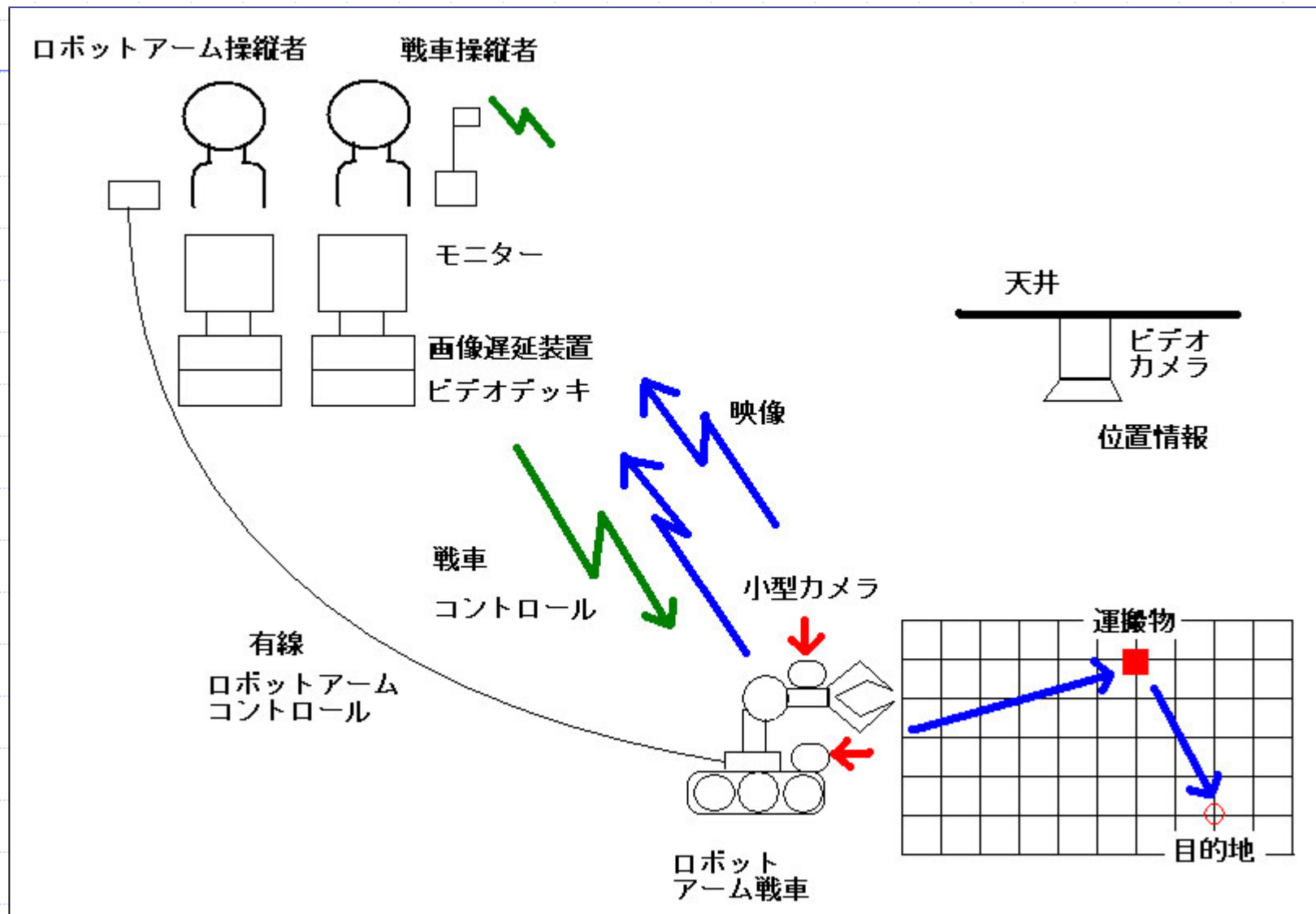
実験教育支援センター（管理）

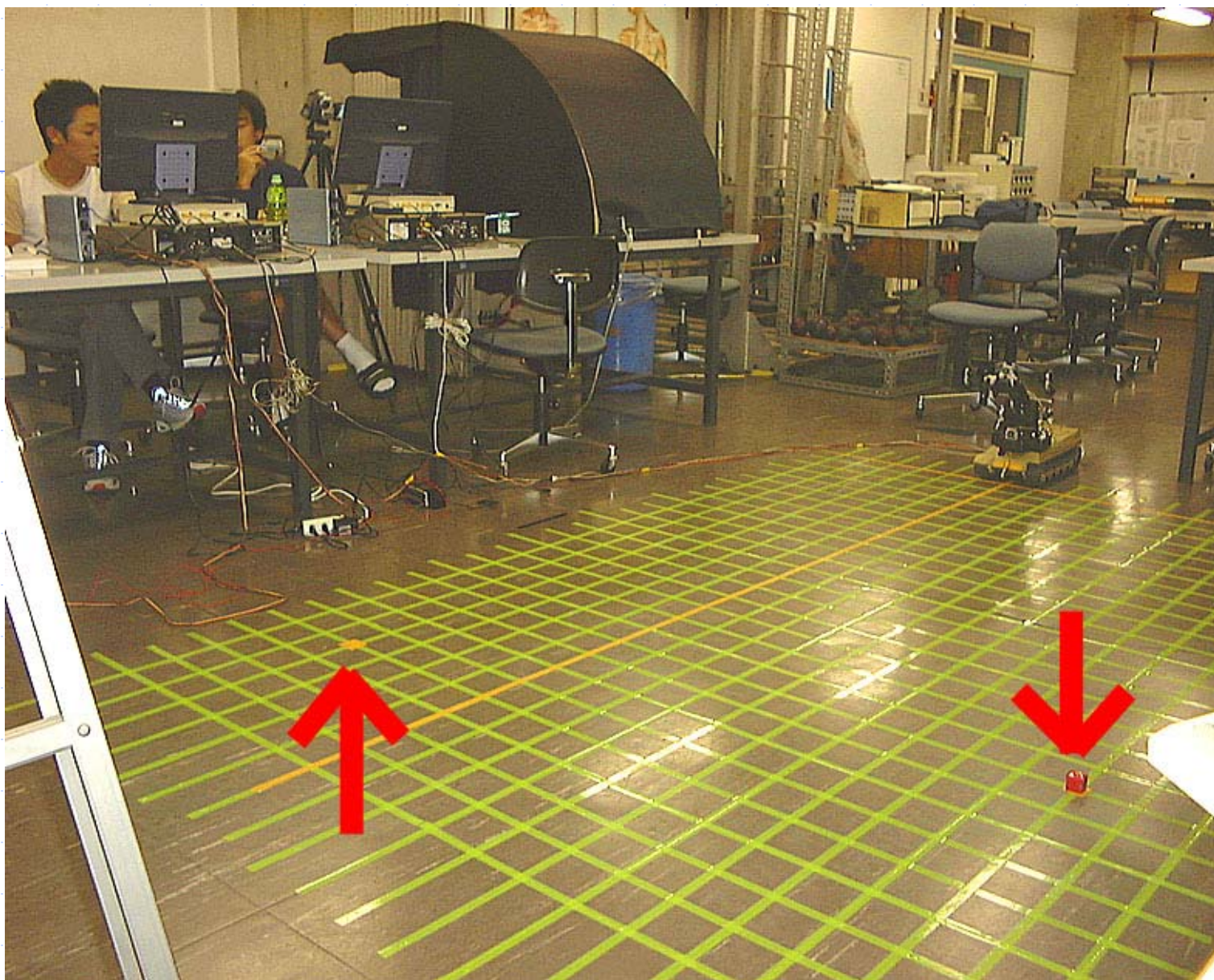
池田裕史

# 発表の流れ

- ・ 学生実験の概要
- ・ 現在の実験装置の問題点
- ・ MindStormsによるロボットアーム戦車開発
- ・ 今後の予定
- ・ 実演

# 学生実験の概要

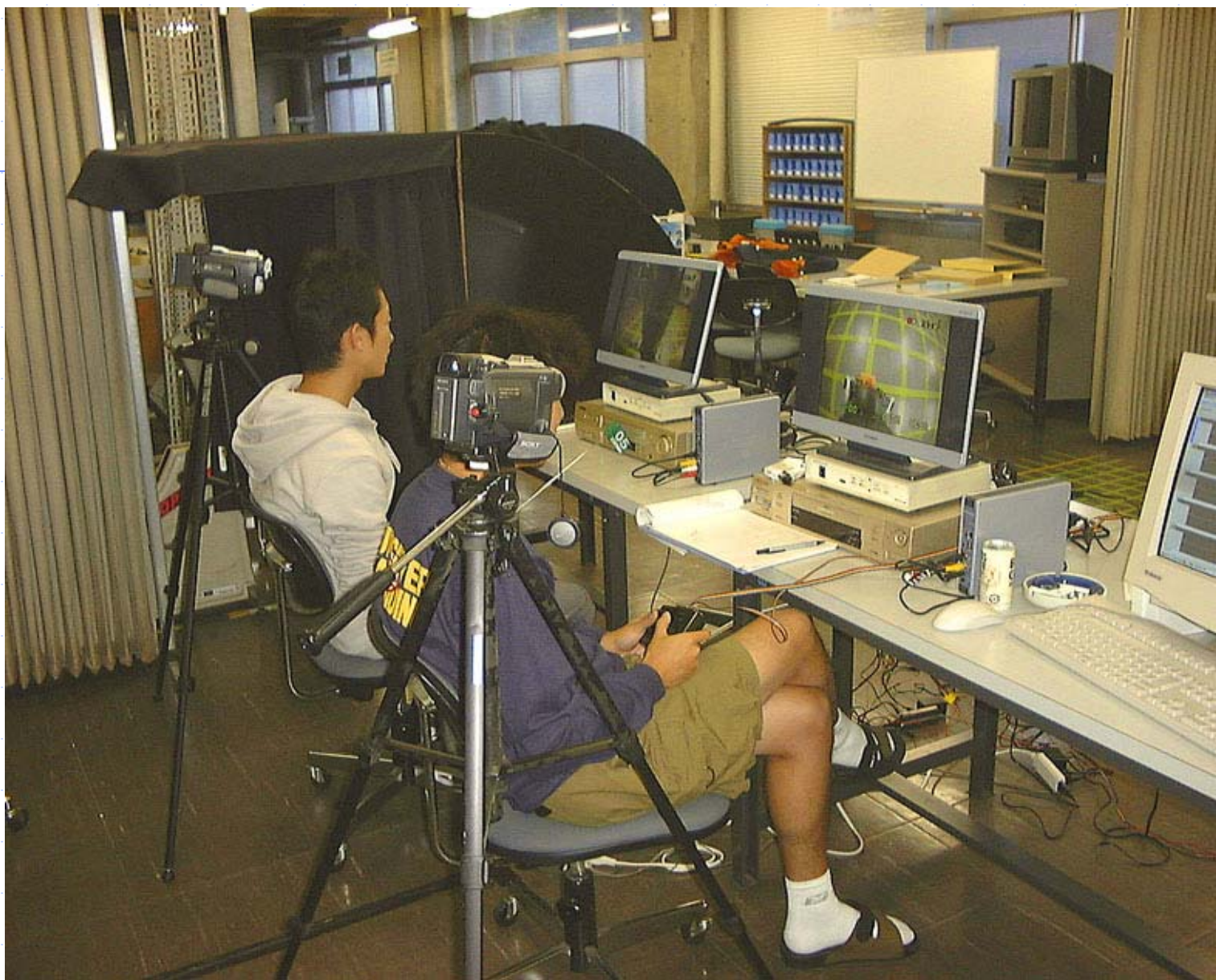












# 現在の実験装置の問題点

- ・ロボットアームが有線
- ・ロボットアームの動きが緩慢
- ・戦車の操作記録が取れない
- ・位置情報解析に手間がかかる

# MindStormsによる ロボットアーム戦車開発

## MindStormsを選んだ理由

- ・ソフト／ハード両面で作り替えが簡単
- ・無線コントロールが可能
- ・比較的安価



# 開発ツール

- 1 . Visual Basic
- 2 . NQC(Not Quite C)
- 3 . legOS



現状

legOSを使ったプログラミング

# 今後の予定

- ・位置情報取得

Vision Command、超音波センサ

- ・コントローラ操作データの取得

道のりは長く...



# 謝辞

慶應義塾学事振興資金御中

補助金を頂き感謝申し上げます。

基礎教室 長田さん、後藤さん

レゴを貸して頂きありがとうございます。

斉田さん、土屋君、加藤(宏)君、潁川君

直接、間接的に世話になりました。

岡田先生、菊池さん

いつもご迷惑をお掛けして

申し訳ありません。