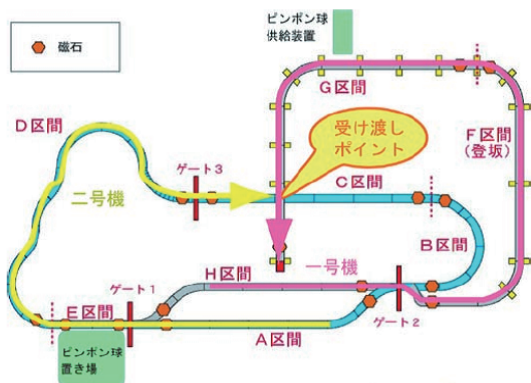


# 創造設計第二 Presentation & Discussion 7 班

蓑島 ( 班長 ), 山崎 ( 副班長 ), 北島 ( PM ), 北野 ( 会計 ), 伊藤 ( 記録 )

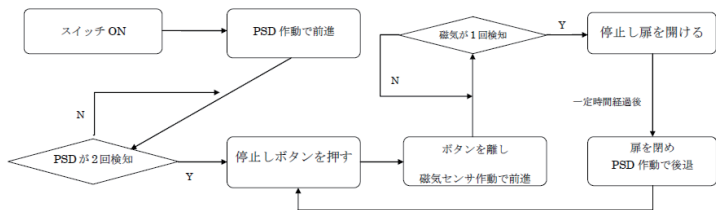
## 概要

- ・目標  
少量を確実に運ぶ
- ・動作

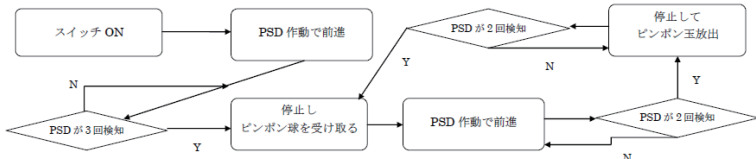


2 台のマシンで受け渡しを行う  
往復可能なモデル

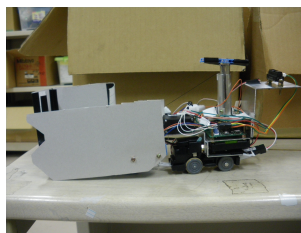
### ・状態遷移図 ( 上マシン )



### ・状態遷移図 ( 下マシン )

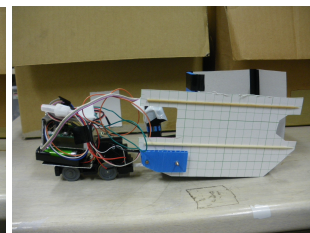


## マシン概要



上マシン

- ・ PSD
- ・ 駆動モータ
- ・ RC サーボ
- ・ 磁気センサ



下マシン

- ・ PSD
- ・ 駆動モータ
- ・ RC サーボ

## 機能

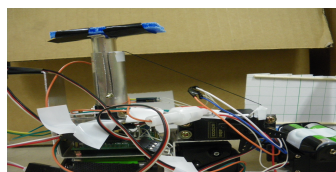
### 現在地検知

- ・ PSD
- ・ 磁気センサ

### 扉

- ・ サーボによる開閉
- ・ マシンと平行な動作

### 押す機構



### 軽量化

- ・ ダンプラ→方眼紙
- ・ 不要部分を切り落とす

## 総合結果

5 位 ( 全 12 チーム )

だが . . .

## 結果

上マシン:

- 坂を登り切らなかった
- 状態がうまく遷移しなかった

下マシン

止まるべき場所で止まらなかった

## 反省点

- ・ 方針が最後まで定まらなかった  
→作業時間不足
- ・ プログラミングに標準ライブラリを用いたこと  
→問題が起こっても解決に時間がかかった
- ・ 内蔵モータードライバーを使用したこと  
→モーターのパワー不足
- ・ 外装をもっとしっかり作るべきだった  
→きちんとした設計図を書くべき
- ・ 役割分担が甘すぎた