

# 「創作ゼミナールI」 テーマ計画書

平成19年6月29日 作成

学籍番号：ソ17018 \_\_\_\_\_ 氏名：草階 司 (矢萩研究室)

テーマ名：「自立型走行ロボットの改良とプログラミング」

## A. 背景

昔からラジコンなどの機械の製作に興味があった。そこで、今年の創作ゼミナールではこれまでに製作されてきた走行ロボットを改良し、自分で考えたプログラムを使って有効に走らせるという課題に興味をわいたため。

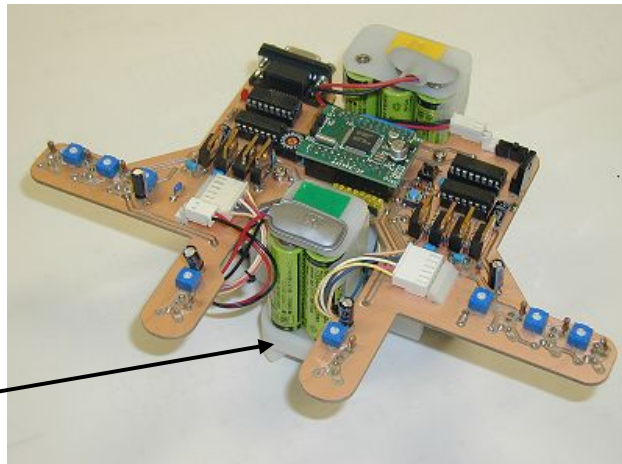
## B. 目標

これまで製作されてきたH8(3664)マイコンを搭載した自立型走行ロボットの車体部分を改良することにより、小型の電池が使えるように設計する。また、このロボットにあった走行プログラムを開発し、スピードアップを図りたい。

## C. 完成予想

具体的には新しい小型の電池を使うことなどによるロボットそのものの軽量化やプログラム全体の効率を上げてスピードアップを図る。

車体の改良（小型化）



## D. 具体化の手段

ロボットの設計・改良をするので、主にSolidWorksを使ってロボット本体を設計する。その後、C言語やアセンブリで書いたプログラムをのせて走らせる。

#### E. スケジュール

10月

- ・改良案を考えながら新しいロボットを完成させる。

11月

- ・実際に製作し、さらに改良を加えていく。

12月

- ・発表会に向けての準備

#### F. レビューポイント

- ・改良案の作成後
- ・不具合が生じた場合の改良案作成後
- ・発表会前の原稿など