システム提案

○メカ

・制御のことを考えるとタイヤは2つがよいと考えられる。

・回転数を記憶できる機構がよい。

・レーザーマウスで回転数を検出する。

・ロータリーエンコーダ＋レーザーマウスを併用する。

・十字路とかその場で回転できないと厳しい。

・電子コンパスを使う？？？

・コンパクトなマシンに。

○ソフト

・正確な位置制御が肝である。いかにして自分の位置(方向)を把握するか。

・小部屋は無視するのか。

・ロータリーは中の柱も用いて攻略する。

○標準機はここが無理無理無理無理かたつむり

・超音波が前に付いているため横の情報がわからず、ロータリー等の攻略ができない。

・タッチセンサーの位置が悪い。

・シーソーに引っかかる。→サスがあればよい

・コーナーに引っかかる。

・車体の作りが雑だった。

・エラー処理が少ない。

○これまでの反省orz

・エラー回避行動が少ない。

・画像認識が不正確だった。

・小部屋が攻略できてなかった。

・壁に引っかかる(これはコースの問題である)。

・コースに対してのMIRSの大きさ。

・馬鹿アホ糞ありえへんでーm9(^д^)

・鍵、赤外線

・

○まとめ　(重要なポイント)

・位置制御や補正

・超音波センサの位置(いかに超音波をまっすぐ発するか)

・駆動の形式

○決定事項

・タイヤは現状維持、サスを取り付ける。

○調査事項

・レーザマウスによる位置制御

・駆動の形式