

走行

R U N

motor_test.c を用いて「直進」「回転」「旋回」の3動作試験を行った。

- 直進

「走行距離(mm)」と「それに所要する時間(ms)」をそれぞれ指定し、直進させる。
1000mm を 10000ms 程度の低速走行をさせると、直進→停止が正常に動作する。
→しかし、比較的高速で、例えば 1000mm を 2000ms で走行させると、停止せずに永遠にモータが回り続けてしまう。

- 回転

「角度(deg)」と「時間(ms)」をそれぞれ指定し、回転させる。
目視で確認しやすい 90° や 180° で動作を確認したが、基本的に正確な動作をしたが、たまに微かなズレが生じた。また、直進と同様な不具合も生じる。

- 旋回

「角度(deg)」「半径(mm)」「時間(ms)」をそれぞれ指定し、旋回させる。
直進時に起きる不具合がここでも生じるが、それさえ考慮すれば指定値通りの動作をする。