

電源ボード

3.1.3制御系電源の動作試験

| 電源電圧(V) | CN2の電圧(V) |
|---------|-----------|
| 6.0 | |
| 6.1 | |
| 6.2 | |
| 6.3 | |
| 6.4 | |
| 6.5 | |
| 6.6 | |
| 6.7 | |
| 6.8 | |
| 6.9 | |
| 7.0 | |
| 7.1 | |
| 7.2 | |
| 7.3 | |
| 7.4 | |
| 7.5 | |
| 7.6 | |
| 7.7 | |
| 7.8 | |
| 7.9 | |
| 8.0 | |
| 8.1 | |
| 8.2 | |
| 8.3 | |
| 8.4 | |
| 8.5 | |

3.1.4駆動系電源の動作試験

| 電源電圧(V) | CN4の電圧(V) |
|---------|-----------|
| 6.0 | |
| 6.1 | |
| 6.2 | |
| 6.3 | |
| 6.4 | |
| 6.5 | |
| 6.6 | |
| 6.7 | |
| 6.8 | |
| 6.9 | |
| 7.0 | |
| 7.1 | |
| 7.2 | |
| 7.3 | |
| 7.4 | |
| 7.5 | |
| 7.6 | |
| 7.7 | |
| 7.8 | |
| 7.9 | |
| 8.0 | |
| 8.1 | |
| 8.2 | |
| 8.3 | |
| 8.4 | |
| 8.5 | |

ドータボード

3.2.3動作試験

手順1

| ポート | 出力 |
|--------|----|
| I/O[1] | |
| I/O[2] | |
| I/O[3] | |
| I/O[4] | |
| I/O[5] | |
| I/O[6] | |
| I/O[7] | |
| I/O[8] | |
| TS[1] | |
| TS[2] | |
| TS[3] | |
| TS[4] | |

手順2,3

| ポート | 出力 | |
|--------|--------|--------|
| | 近づけたとき | 遠ざけたとき |
| I/O[1] | | |
| I/O[2] | | |
| I/O[3] | | |
| I/O[4] | | |
| I/O[5] | | |
| I/O[6] | | |
| I/O[7] | | |
| I/O[8] | | |
| TS[1] | | |
| TS[2] | | |
| TS[3] | | |
| TS[4] | | |

モータ制御ボード(1)

3.3.3動作試験1

| 送信データ | 受信データ |
|-------|-------|
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |

3.3.5動作試験3

| duty比 | 1周にかかる時間(s) |
|-------|-------------|
| 100% | |
| 50% | |
| 0% | |

モータ制御ボード(2)

3.3.3動作試験1

| 送信データ | 受信データ |
|-------|-------|
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |

3.3.5動作試験3

| duty比 | 1周にかかる時間(s) |
|-------|-------------|
| 100% | |
| 50% | |
| 0% | |

3.3.4動作試験2

手順3

| 回転状態 | LED転倒状態 |
|------|---------|
| 正転 | |
| 逆転 | |
| 静止 | |

手順4

| 回転量(周) | カウント値 |
|--------|-------|
| -2 | |
| -1 | |
| 1 | |
| 2 | |

3.3.4動作試験2

手順3

| 回転状態 | LED転倒状態 |
|------|---------|
| 正転 | |
| 逆転 | |
| 静止 | |

手順4

| 回転量(周) | カウント値 |
|--------|-------|
| -2 | |
| -1 | |
| 1 | |
| 2 | |

超音波センサボード(親機)

3.4.3動作試験

距離についての試験

| 距離 | 出力 |
|-------|----|
| 20cm | |
| 50cm | |
| 75cm | |
| 100cm | |
| 200cm | |
| 近いとき | |
| 遠いとき | |

| | |
|---------|--|
| 計測可能な範囲 | |
|---------|--|

角度についての試験

水平に回転

| 角度(°)\距離(cm) | 20cm | 50cm | 75cm | 100cm | 200cm |
|--------------|------|------|------|-------|-------|
| -60 | | | | | |
| -45 | | | | | |
| -30 | | | | | |
| -15 | | | | | |
| 15 | | | | | |
| 30 | | | | | |
| 45 | | | | | |
| 60 | | | | | |

表の中には、出力を記入する

| 距離(cm) | 計測可能な範囲(°) |
|--------|------------|
| 20 | |
| 50 | |
| 75 | |
| 100 | |
| 200 | |

仰角方向に回転

| 角度(°)\距離(cm) | 20cm | 50cm | 75cm | 100cm | 200cm |
|--------------|------|------|------|-------|-------|
| -45 | | | | | |
| -30 | | | | | |
| -15 | | | | | |
| 15 | | | | | |
| 30 | | | | | |
| 45 | | | | | |

表の中には、出力を記入する

| 距離(cm) | 計測可能な範囲(°) |
|--------|------------|
| 20 | |
| 50 | |
| 75 | |
| 100 | |
| 200 | |

超音波センサボード(子機)

3.4.3動作試験

距離についての試験

| 距離 | 出力 |
|-------|----|
| 20cm | |
| 50cm | |
| 75cm | |
| 100cm | |
| 200cm | |
| 近いとき | |
| 遠いとき | |

| | |
|---------|--|
| 計測可能な範囲 | |
|---------|--|

角度についての試験

水平に回転

| 角度(°)\距離(cm) | 20cm | 50cm | 75cm | 100cm | 200cm |
|--------------|------|------|------|-------|-------|
| -60 | | | | | |
| -45 | | | | | |
| -30 | | | | | |
| -15 | | | | | |
| 15 | | | | | |
| 30 | | | | | |
| 45 | | | | | |
| 60 | | | | | |

表の中には、出力を記入する

| 距離(cm) | 計測可能な範囲(°) |
|--------|------------|
| 20 | |
| 50 | |
| 75 | |
| 100 | |
| 200 | |

仰角方向に回転

| 角度(°)\距離(cm) | 20cm | 50cm | 75cm | 100cm | 200cm |
|--------------|------|------|------|-------|-------|
| -45 | | | | | |
| -30 | | | | | |
| -15 | | | | | |
| 15 | | | | | |
| 30 | | | | | |
| 45 | | | | | |

表の中には、出力を記入する

| 距離(cm) | 計測可能な範囲(°) |
|--------|------------|
| 20 | |
| 50 | |
| 75 | |
| 100 | |
| 200 | |