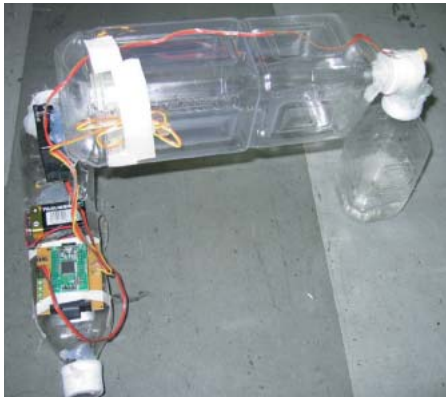


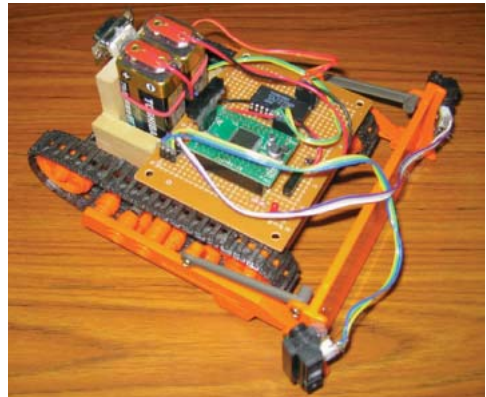
本書で作るロボット群とマイコン



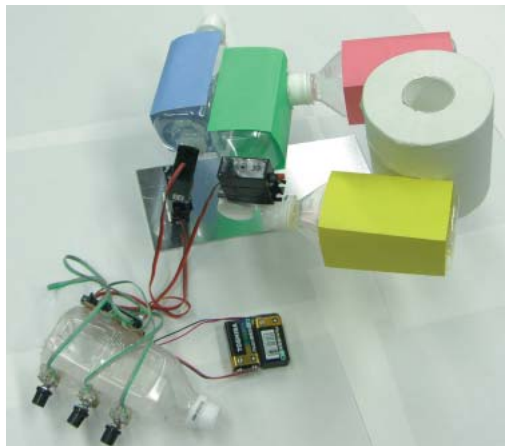
ロボット制御の中心をになうマイコンH8Tiny



しゃくとり虫のように動く移動ロボット (第7章)



障害物を避けて進む車輪型ロボット (第6章)



モノをつかんで持ち上げる腕ロボット (第7章)

腕ロボットを組み立てる (第7章)

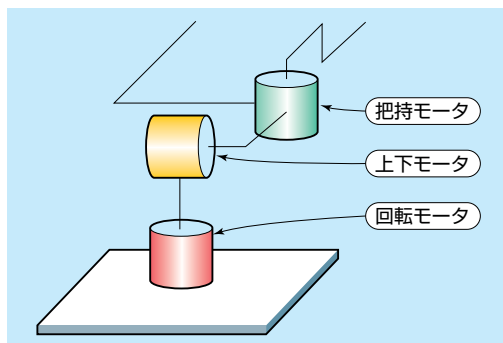


(a) 横から撮影



(b) 後ろから撮影

腕ロボットの全体像



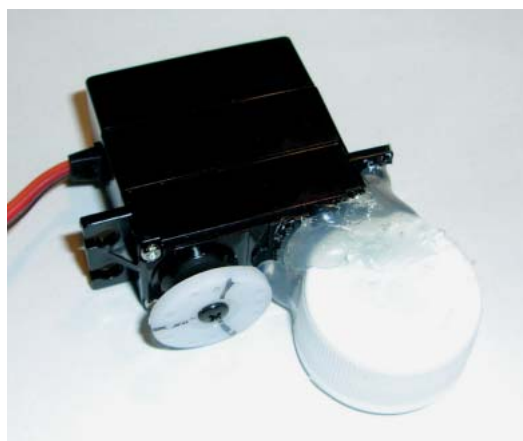
(a) 腕ロボットの骨組み (動作範囲を考慮して3個のRCサーボ・モータを取り付ける)



(b) 同じタイプのペットボトルを4本用意する

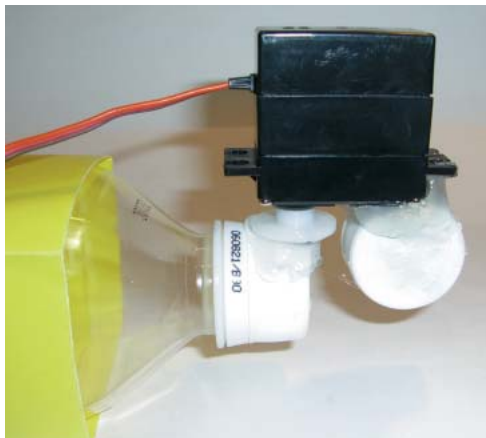


(c) ボトルをこのように配置



(d) RCサーボ[A]にキャップを接着

腕ロボットの作り方



(e) RCサーボ [A] の軸を黄ボトルのキャップに接着



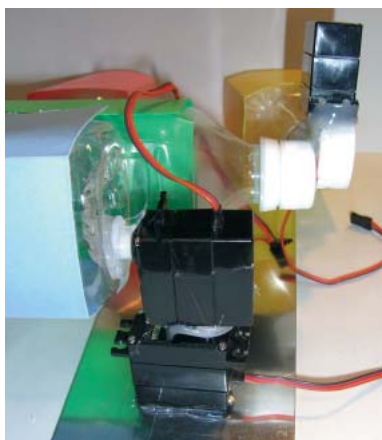
(f) 緑ボトルのキャップとRCサーボ [A] に接着したキャップの接着



(g) 青ボトルを緑ボトルの背面に接着し、赤ボトルのキャップを緑ボトルの側面に接着



(h) このようにRCサーボ [B] の軸をもう 1 個のRCサーボ [C] の側面に接着



(i) RCサーボ [C] の軸を青ボトル底部に接着



(j) RCサーボ [B] の底部をアルミ板などの硬く広いものに接着

腕ロボットの作り方 (つづき)