



Prologue

これがTIrobo01-CQだ!

～製作するロボットを見てみよう～

編集部



TIrobo01-CQのアーム部

市販のロボット・アーム・キットにセンサやセンサ・モジュール、モータ制御用の基板(モータ制御モジュール)を付け足して使用。台車の上にこのアームを載せる。

TIrobo01-CQ, 誕生

本特集では、アームが付いた2輪独立駆動型のロボット「TIrobo01-CQ」の設計&製作過程について、解説していきます。

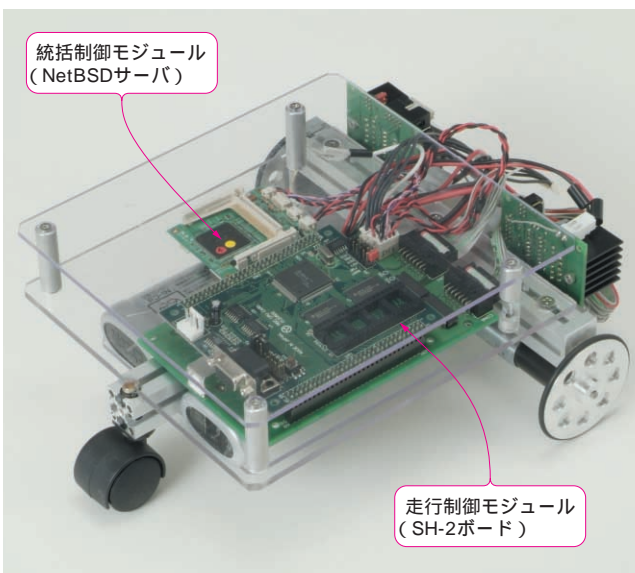
TIrobo01-CQは、人を検出し、人から物を受け取って、決められた位置に戻り、受け取った物を離すという行動を繰り返すロボットです。このロボットがこういった機能要素でできていて、どうやって制御するのかについて解説していきます。

このロボットの動くようすは、本誌付属のCD-ROM中のmovie.wmv (tools¥movie¥movie.wmv)という動画ファイルからご覧いただけます。また、動作テストのようすは、test.MOV (tools¥movie¥test.MOV)をご覧ください。

本誌付属のCD-ROMについて

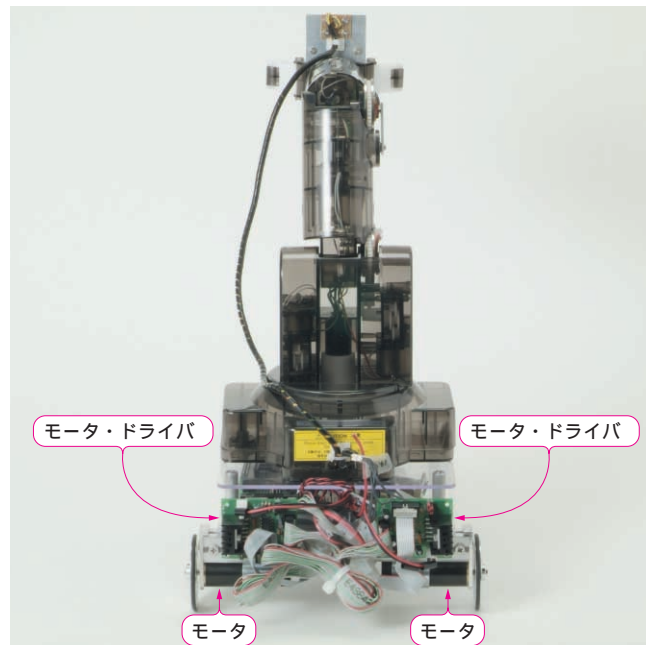
本誌付属のCD-ROMの中には、このロボットの開発環境や、サンプル・プログラム、テスト用ツールなどを収録しているので、ぜひ、使ってみてください。詳しくは、p.118をご覧ください。

なお、各機能要素についての詳細は、トランジスタ技術2006年9月号(8月10日発売)で解説しています。



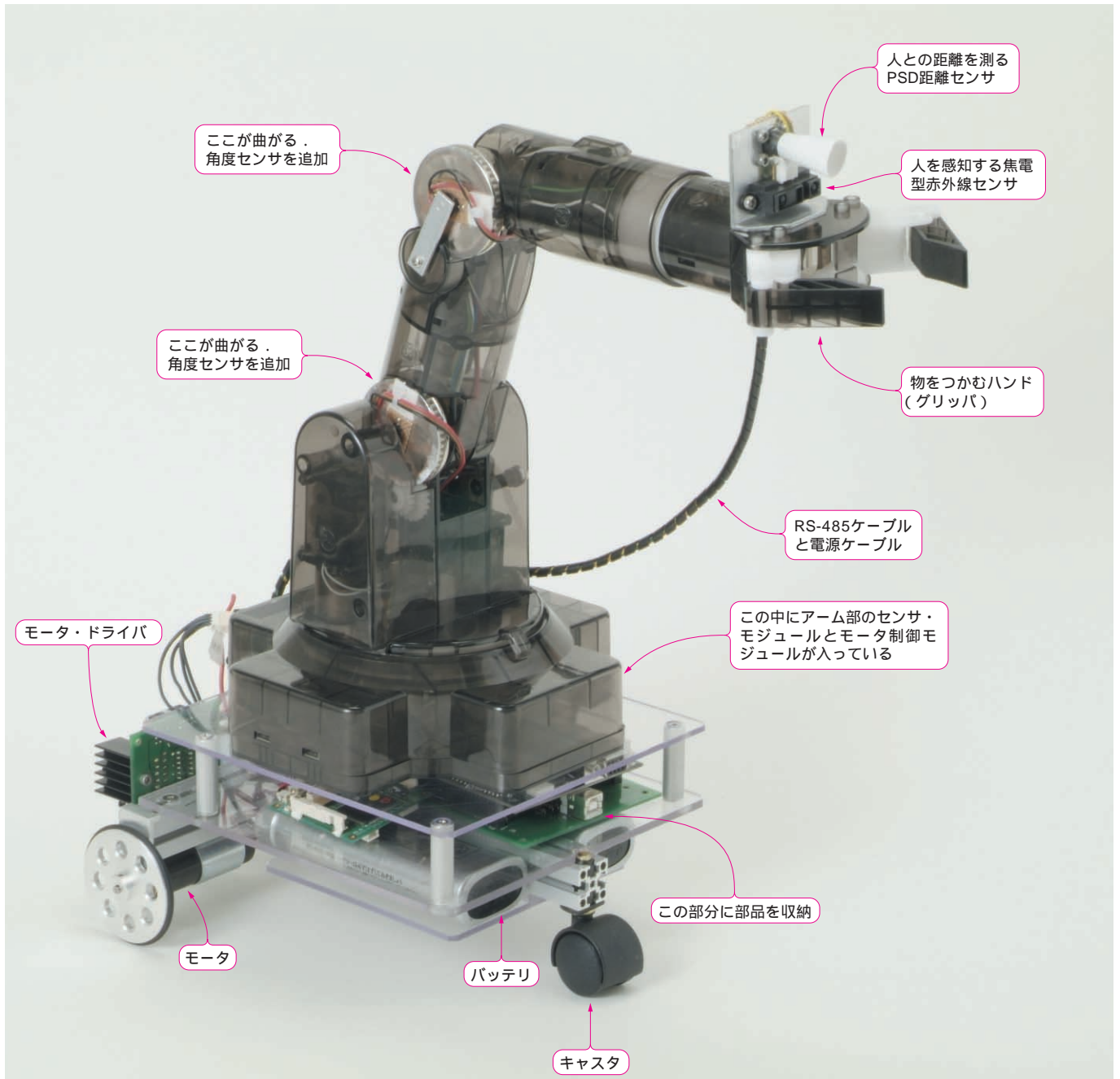
ロボットの台車部

この上にアームを載せて走る。統括制御モジュールという頭脳となる部分には、NetBSDサーバを使用。さらに走行制御を行うための走行制御モジュール、バッテリーなどを格納



後ろから見たところ

TIrobo01-CQは、走行用のモータを二つ搭載している。右輪と左輪の回転速度を変えることによって、左右に曲ることができる



これがTlrobo01-CQだ！

P
1
2
3
4
5
6
7
8
App1
App2
App3

