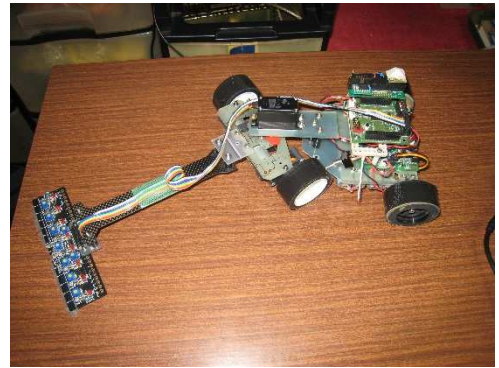


### 前輪駆動マシンは戦力になるか

全国大会まで1ヶ月となりました。各地区大会の情報が公開されていませんが、各地ともBクラス優勝者は20秒をはるかに切る18秒台とのことです。現状の私たちのマシンではとても太刀打ちできない状況、あと1ヶ月少しでも差を縮められるよう、皆さんと一緒に頑張りましょう。

#### 1.前輪駆動マシンはどうか

実習マシンを8h程度で(2~3日)で後輪駆動から前輪駆動に変更することができます。サンプル機は12月2日~3日で変更できました。



#### 2.ソフトウェア調整

製作直後の試走では「クランクの抜け」が非常によい印象を受けました。現状プログラムを改良すればタイム短縮につながりそうです。まずは現状で「走り込み」をし、ロボットの各部を決め少しずつ走行ルーチンを改善して行きましょう。

##### ①後輪タイヤ径はどれがよいか

前輪 > 後輪 or 前輪 = 後輪 or 前輪 < 後輪

##### ②駆動輪タイヤ径はどれがよいか

φ55mm(標準) or φ52mm or φ51mm or φ56mm

##### ③駆動輪タイヤ幅により走行状況は変わるか

25mm or 20mm or 15mm

##### ④サーボ支え板の材質により走行に変化はあるか

穴あき or プラ板

##### ⑤鼻の長さはどれくらいがよいか

各自のマシンの適正值を探る。

##### ⑥バッテリー(走行用)はどれがよいか。

エネルギー or エネルギーライト or SHV

##### ⑦プログラム

走行ルーチンの改善点を抽出しましょう。

※次回講習会はギア比とダイヤ径について考察してみましよう。