

海ゴミ回収ロボット 製作プロジェクトスタート

作ろうとしているのは

- 1.水中,水面ゴミ回収ロボット製作
- 2.砂浜走行搬送車製作

まだ具体案がありません。

とりあえず無線コントロールによる DC モータ制御からスタートしました。

今後の製作については、「水中ロボット」を参考にベースロボットを作成し水中を泳がせてみることにします。さらに浮き輪をつけて水面を走行し、浮遊ゴミ回収と考えています。

またこれと平行しクローラ台車による砂浜搬送車を作成、海水浴シーズン後の砂浜ゴミ回収に協力しようと考えています。

1.6月27日



今回購入した KO PROPO MC-8



MC-8 は 8ch 持ってます。
そのうち 6ch を使うことにしました。

無事モータ回りましたので、どのキーにどのモータを割り当ててるのか、あるいはキーにどんな動作を割り当ててるのか検討したいと思います。

※ 2.4GHz 無線通信、電波届く範囲予想以上ようです。

湖水面は霞城公園のお堀あるいは玉虫沼で実証実験やれたらと思っています。