

マイコンカー1週目状況 目標「コース設営」「まずは完走」

• コース設営について



公開されたコース設営しました。  
R450 不足のため、蛸壺出口の R450  
3枚を R600 に変更しました。それに  
伴い、直線を数枚挿入しほぼ公開コース  
と等しいコースが設営されました。  
距離は 50.84m より約 2m 長くなりました。  
(次週正確に測る予定)

• 体制について

3年システム技術(選択授業)の時間を利用し  
9班グループ各1台製作担当としました。  
予定ではB Class 5台, A Class 4台、  
Camera Class は取り組みありません。



勢揃い

• マシン状況 A Class マシン

「262番」

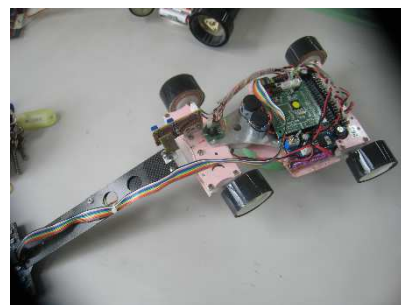
モータドライブボード TypeS Ver4

センサーボード TypeS Ver2

第1段階目標 ○ (遅いが完走)

設定速度

```
/* 直線速度 */ strate_limit = 55; /* 5.0m/s */  
/* カーブ速度 */ curve_limit = 44; /* 4.0m/s */  
/* 登坂上り速度 */ tohan_up = 48; /* 4.4m/s */  
/* 登坂頂上速度 */ tohan_top = 39; /* 3.5m/s */  
/* 登坂下り速度 */ tohan_down = 50; /* 4.8m/s */  
/* クランク速度 */ /* 約 2.5m/s */  
/* 車線変更速度 */
```



速度を細かく設定しているが、  
期待した走行はしていない。  
5回連続で完走したので安定度  
確保はできたと判断。

「251番」(関所の番人マシン)

第1段階目標 ○ (遅いが完走)

安定走行しているので、このマシンはこれでよし。但し、カーブ走行時極端に速度が落ちるので、モータ端子やセンサー値等を確認する必要がある。

実習機で大会に出られるか

#### 情報技術科実習機 1「310番」

モータドライブボード 基板マイコンカーVer.2

センサーボード TypeS Ver2

第1段階目標 ○ 遅いが完走

遅いが安定走行しているので、

実習機として「合格」。



実習機で大会に出られるか

#### 情報技術科実習機 2「320番」

モータドライブボード 基板マイコンカーVer.2

センサーボード TypeS Ver2

第1段階目標 × 走行中のハンドル振動が大きくコースアウトする。

Kp,Kd パラメータ再調整必要。

・B Class マシン

第1段階目標(現状把握) ○

24番,25番,21番,22番、いずれも完走。次週「走りこみ」段階へ。

新作「31番」については車体完成、試走で完走。次週ソフト調整。

31番タイヤ交換(φ55からφ58)済み。

φ60用タイヤホイールは3Dプリンタで設計・印刷予定。

予備部品準備

- ・Aクラス用 TypeS センサーVer.2 2枚
- ・Bクラス用 モータドライブボード1枚
- ・シリコンテープ

確認事項

- ・MCR” モータ刻印
- ・バッテリーリサイクルマーク確認
- ・充電・放電法確認
- ・タイマー製作