

<p>学会名</p>	<p>第1回ロボット技術教育シンポジウム</p>
<p>演題名</p>	<p>myRIOとEV3の特徴と自律型ロボットの設計</p>
<p>発表者</p>	<p>○宇賀神理恵[1]、蓮田裕一[2]、波江野勉[2]、高橋麻美[3]、大森康司[2]                  [1]帝京大学宇都宮キャンパス地域経済学科1年 [2]帝京大学理工学部 [3] 帝京大学理工学部バイオサイエンス2年</p>
<p>内容</p>	<p>EV3は360度サーボモータの制御がmyRIOに比べて正確にでき、エンコーダの限界値も高いため、プログラムを比較的簡単に作成できる。一方、myRIOのUSBカメラには画素数の高いものが使用でき、対象物がはっきり写るのに対し、EV3のNXT camは解像度に限界があり、対象物の認識に劣る。また、EV3とmyRIO共に複数のサーボモータが連動して動く欠点を有するなどの特徴を報告した。ARC2016大会ルールのように4m先の対象物をカメラで検出して動作させる場合の制御技術を提案した。</p>
<p>関連画像</p>	<p style="text-align: center;"> </p> <p style="text-align: center;">DCモータの制御プログラム例</p>