



てんとう虫ロボット用調整シート Ver1.0

JS·ROBOTICS
www.js-robotics.com

手順

- 1：輪ゴムを振動板にセットします。
- 2：左右のブラシの前のネジの先端が振動板から約 3mm ほど出ている状態にします。
- 3：左右のブラシの後ろのネジの先端が振動板から約 4mm ほど出ている状態にします。
- 4：中心線にあわせ、PGM0のプログラムで直進性を確認します。
- 5：左 B 線～右 B 線の間で前進するようであれば、調整は終了です、センサーの調整を行い、PGM10に挑戦してみましょう。
- 6：B 線～D 線でカーブしながら前進した場合、カーブした側のブラシの前のネジ少し緩めます。
- 7：D 線～E 線でカーブしながら前進した場合、左右のブラシの後ろのネジの先端が振動板から出ている量を同じか確認します。
- 8：4に戻り、調整を繰り返します。

PGM0=3 秒直進 (左 B- 右 B 線)
PGM1= 左カーブ (左 D- 左 E 線の範囲)
PGM2= 右カーブ (右 D- 右 E 線の範囲)
PGM10= ライトレース

(水平なテーブルで調整してください)