

2014年6月28日:草稿
2014年7月4日:初稿
2014年9月10日:2稿

ロボットをつくろうWS 2014年9月25日（木）

徳島大学大学院ソシオテクノサイエンス研究部
技術専門職員 辻 明典

連絡先：

770-8506 徳島市南常三島町2-1

TEL/FAX：088-656-7485

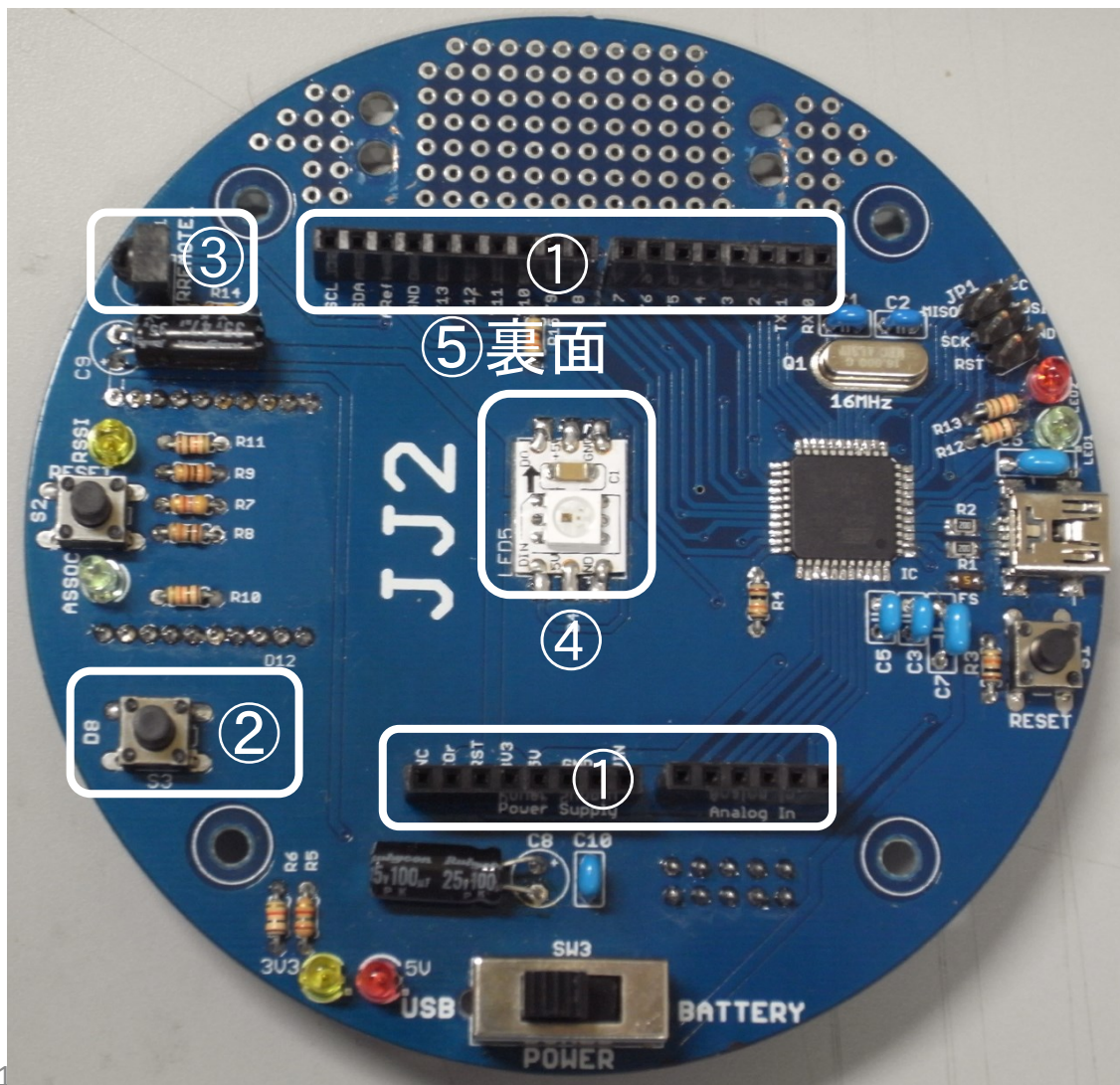
E-mail: : a-tsuji@is.tokushima-u.ac.jp

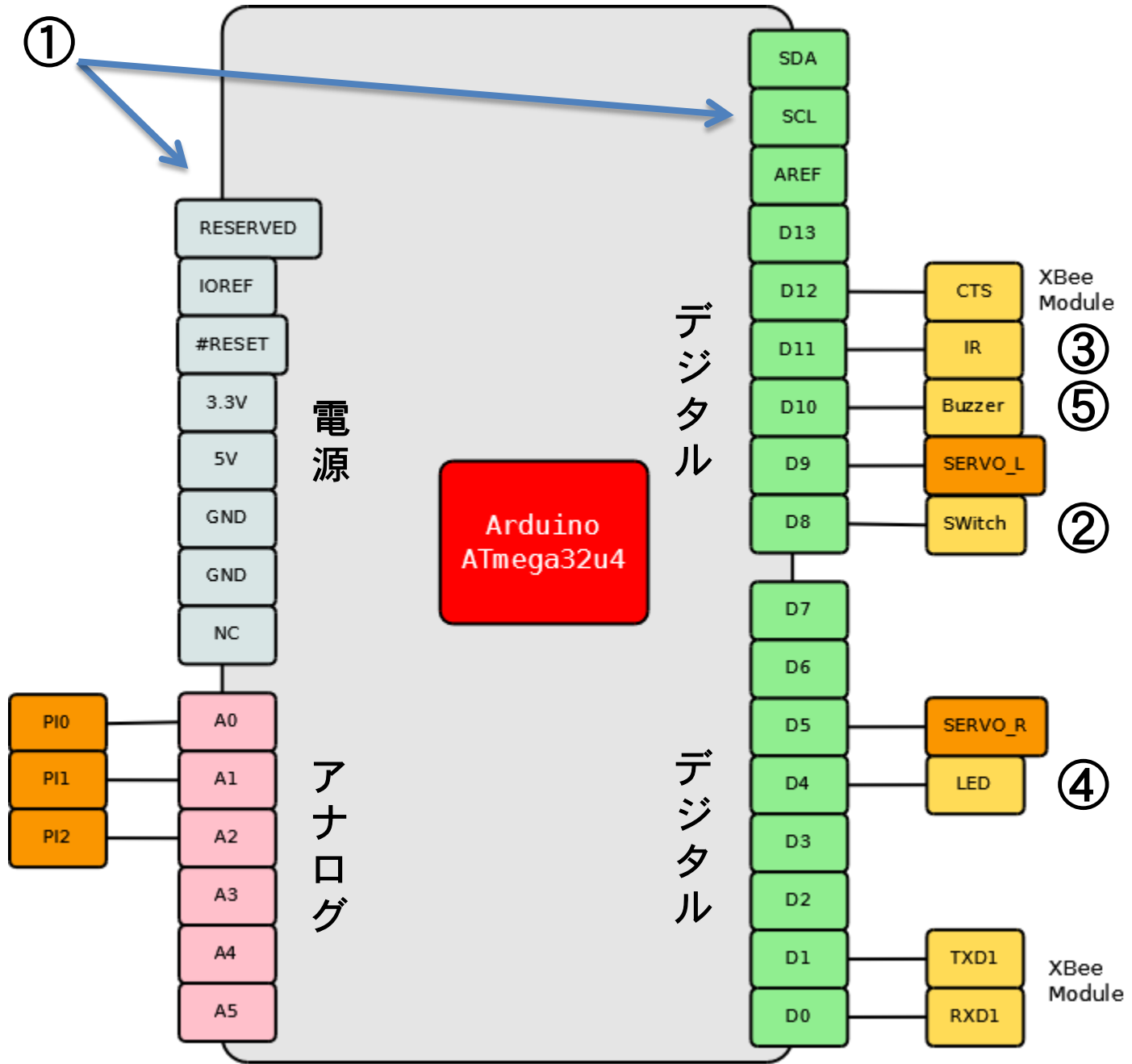
本日の予定

- 1 ロボットのピン割り当て
- 2 配付部品の確認
ー半田付けー
- 3 サーボモータの調整
- 4 リモコンによるロボットの操作

マイコンボード

- ① ピンソケット
(Arduino互換)
- ② スイッチ
- ③ リモコン
(赤外線受信センサ)
- ④ フルカラーLED
- ⑤ ブザー
(圧電素子)





マイコンボードの接続表

■ デジタル

Arduinoピン	機能	注釈
3	焦電型赤外線センサ	DigitalRead使用(割り込み)
4	フルカラーLED	FastLEDライブラリ使用
5	サーボモータR	Servoライブラリ使用
8	スイッチ	digitalRead使用
9	サーボモータL	Servoライブラリ使用
10	ブザー	Toneライブラリ使用
11	リモコン	IRremoteライブラリ使用

■ アナログ

A0	フォトインタラプタL	AnalogRead使用
A1	フォトインタラプタC	AnalogRead使用
A2	フォトインタラプタR	AnalogRead使用
A3	光センサ	AnalogRead使用

マイコンボードの入出力関係

入力	処理	出力
----	----	----

