

1. 장애물 회피 로봇 (Avoider)



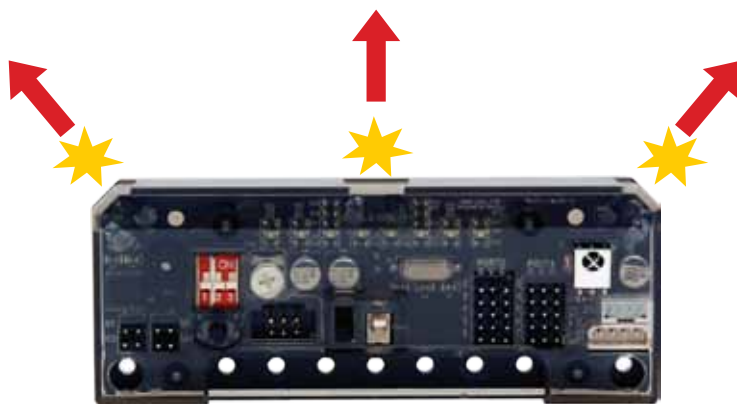
소개 및 동작원리

– Introduction & working principle



장애물 회피 로봇은 주위의 물체들을 감지하여 충돌하지 않고 피해 가면서 움직이는 로봇입니다. 로봇이 움직이는 동안 앞부분에 달린 3개의 적외선 센서로 로봇이 다른 물체와 부딪히지 않는지 계속 검사하면서 나아갑니다.

세 방향에서
각각 장애물을
감지



장애물 회피 로봇은 자율적으로 움직이면서 미로를 벗어나는 마이크로 마우스 로봇의 일부 기능을 표현한 것으로서 기초적인 미로를 탈출하는 기능이 있습니다.



1



X 8

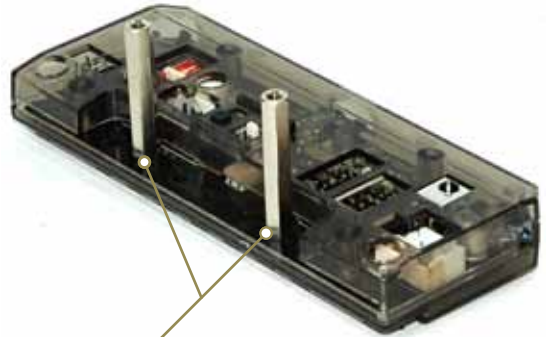


X 8

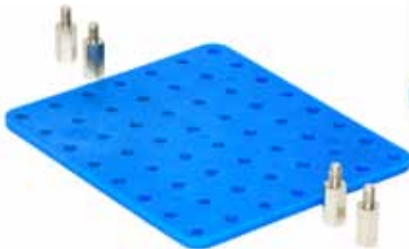
2



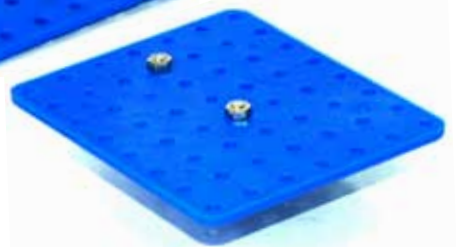
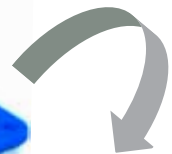
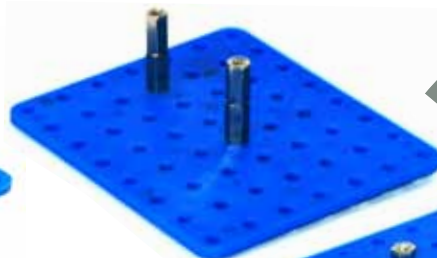
X 2



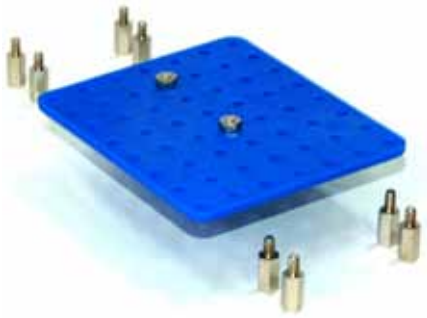
3



X 2



4



+



X 4



5



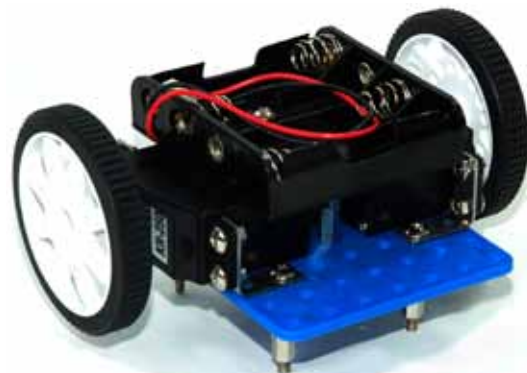
X 2



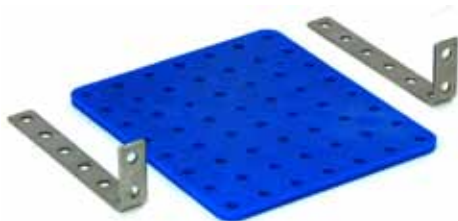
6



X 2



7



X 4



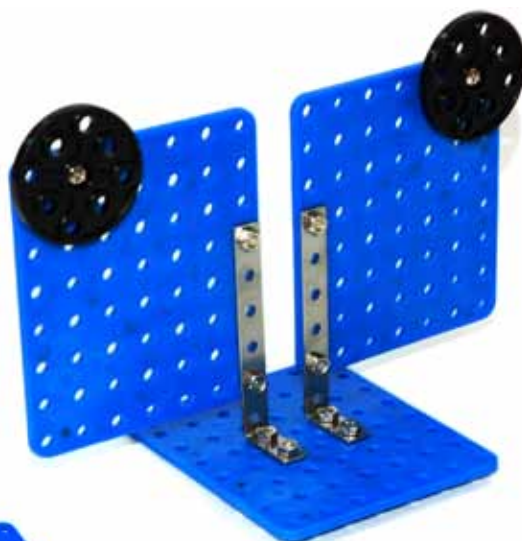
X 4

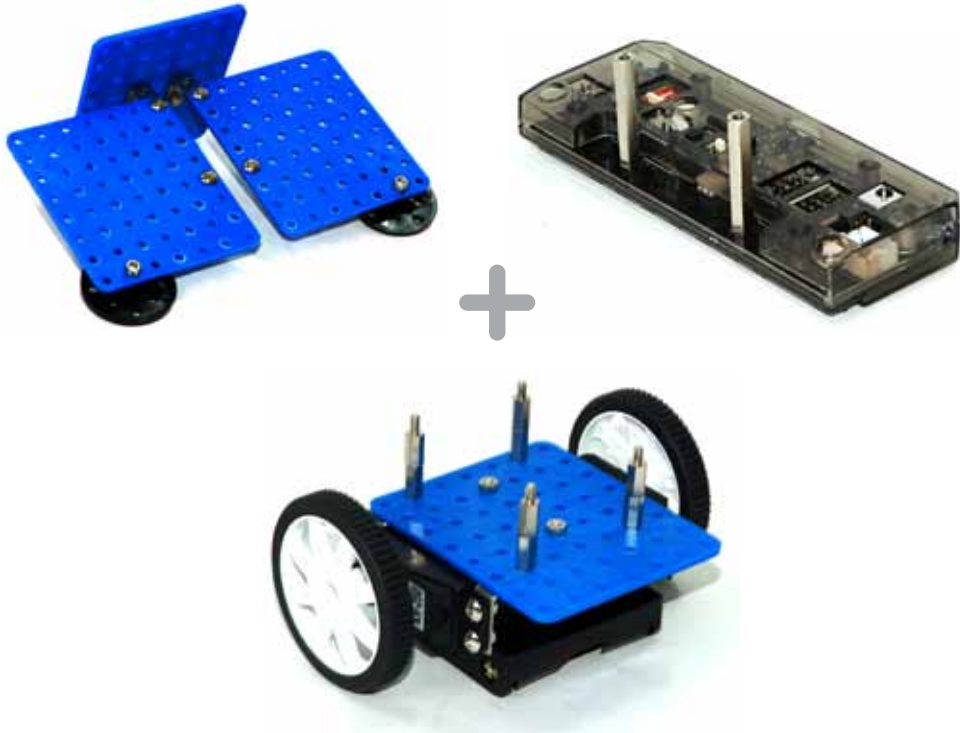


8



9



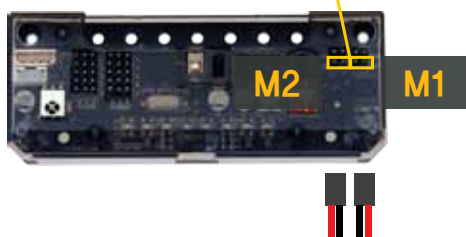
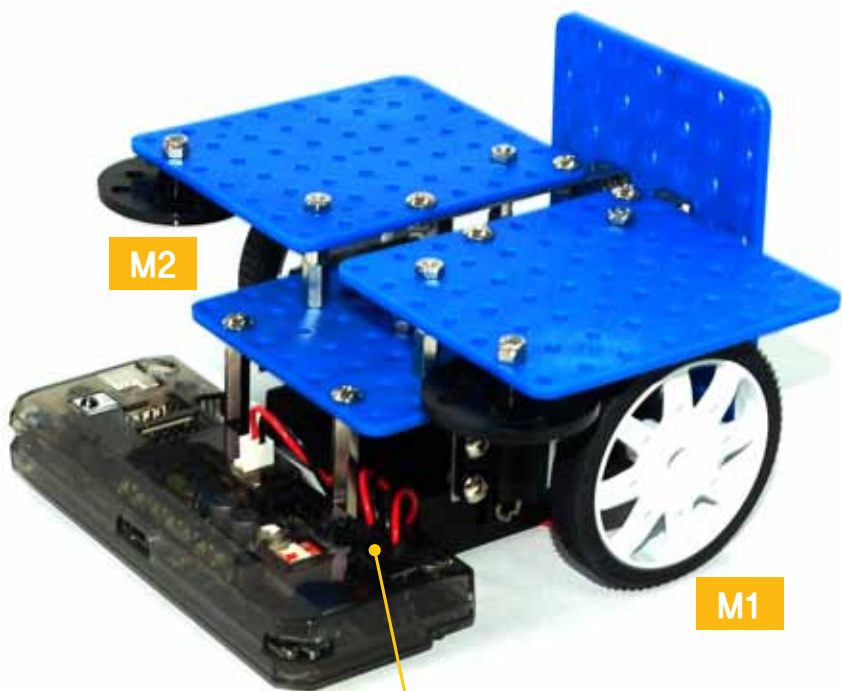


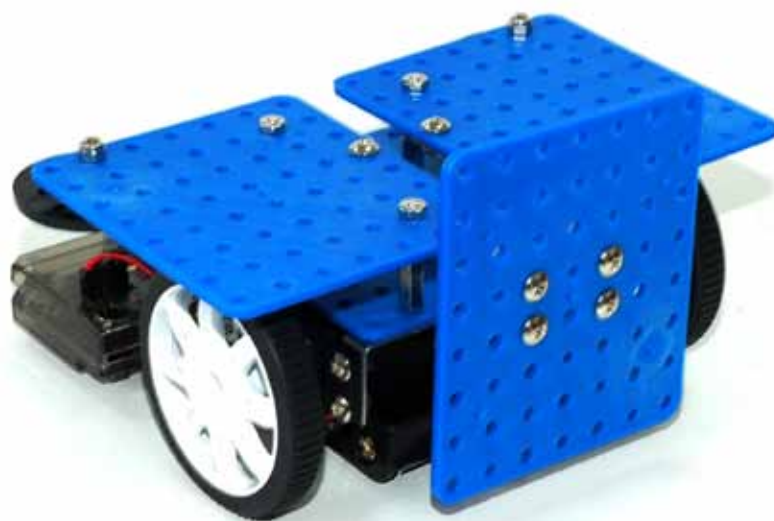
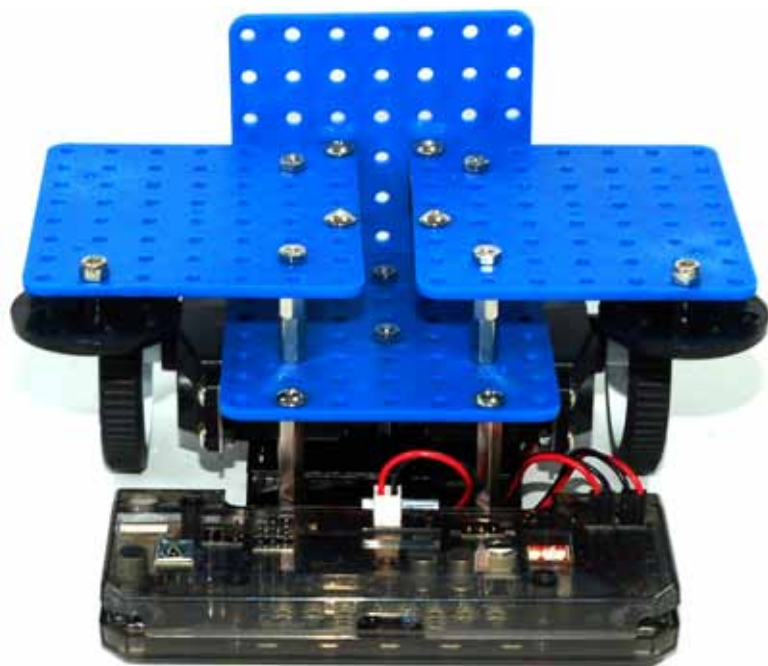
X 2



X 4



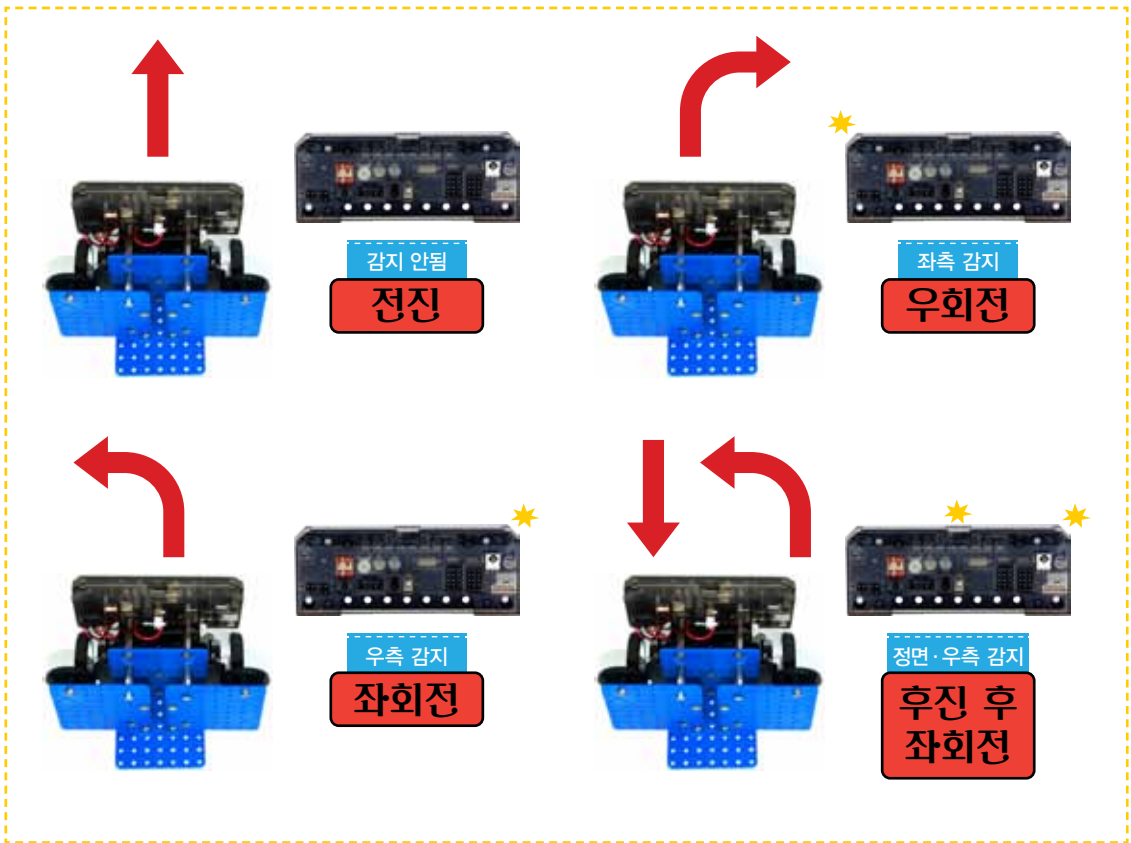




구동하기



장애물 회피 로봇은 프로그램 모드 1번을 선택하여 구동합니다.



장애물 회피 로봇은 세 방향의 적외선 센서로 벽과 장애물을 감지하여 회피합니다.