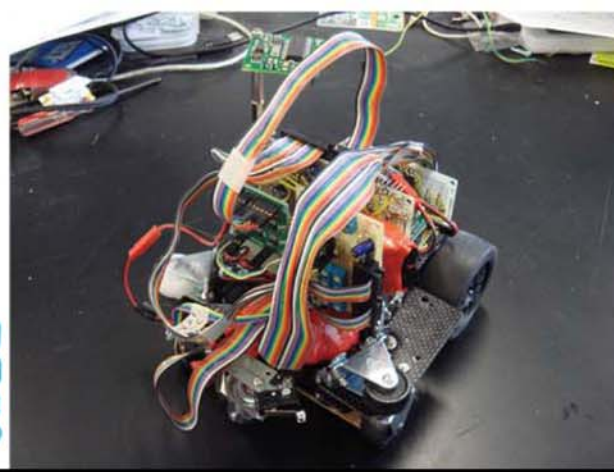
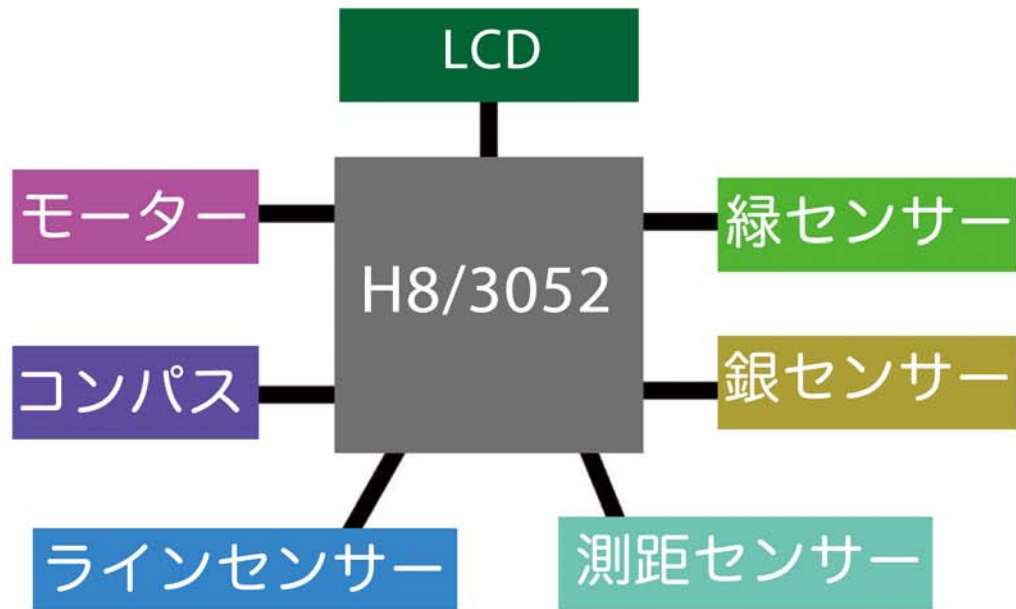


洛星ロボット
研究部



組込至上主義

アーキテクチャー



コンパス



0.1度の精度で方位を見ることで
レッドゾーンでのより正確な動作
を実現。

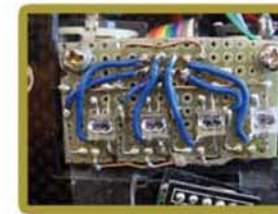
各部の働き

ラインセンサー



浜松製フォトICであるS7136を使用。
デジタル制御により確実にラインをたど
ります。

銀センサー



赤外線フォトリフレクタにより銀色の反
射量を見ます。
アナログ出力のため、ADCへ入力。

緑センサー



デジタルマルチカラーセンサなので、緑
・赤・青の三つの光量を見ることで、白
や銀との混同を確実に避けます。