

# 『VVF 1.6号』

Arduino を使い、3つのセンサーが読み込んだラインを判断し、ラインの上を忠実に走ります。

車体部分は、タイヤに負荷がかかるよう抵抗となるものをつけ改良することで小回りが利きしっかりとカーブを走行できます。

アーチ状に取り付けたVVF 1.6は、何回も走行試験を行うなかで、手が電子部品に触ってしまったり、配線に触れて接触不良が起こったりしてしまわないよう持ち手として付けられています。

プログラムでは、出力電圧を何回も変え走行試験し自分たちの車体が確実にラインを完走できるよう変えました。

