

【標準編】 てくてくロボット

てくてく歩く「てくてくロボット」を作ってみよう！

組み立て図を見て作ってみてね。これまでに作ったモデルのように、モーターの位置は「0」にしてね。

<https://www.zkai.co.jp/wp-content/uploads/sites/10/2020/05/14163639/SPIKEToddle.pdf>

《プログラム》



このプログラムを実行してみよう。「てくてくロボット」は動くかな？

○の中の数字を90、180、270に変えてみると、動き方はそれぞれどのように変わるかな。

保護者の方へ

リンク機構を用いた「てくてくロボット」。「0度」の状態では、その場でバタフライをするかのような足の動きをします。90や180などとすると、てくてくと歩いてくれます。まっすぐには進みませんが、懸命に歩いているかのようなこのロボットの動き方、ぜひともご覧ください。