

# 二足歩行ロボットを作る

## マイコン制御の二足歩行ロボットを作る

簡易サーボモータを3つ使った二足歩行ロボットを考えました。前進と後退しかできないというシンプルなロボットです。

### 作り方

簡易サーボモータを3台ぶん作ります。形状はすべて同じです。「車型ロボット」と同じく、ファイル"main.c"にある「MYID」を修正・リビルドを行い、それぞれのマイコンに書き込みます。モータのIDは「A」、「B」、「C」に割り振ります。モータCだけは基板に対して垂直にシャフトを通します。

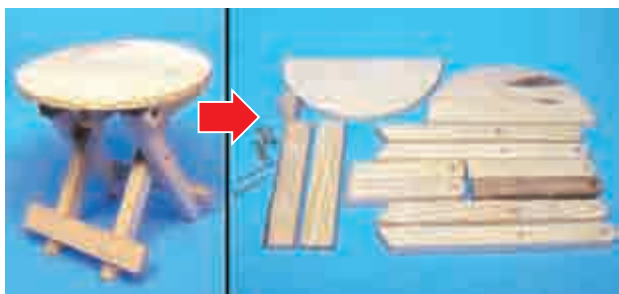
「通信基板」と「マルチタップ基板」は前ページで製作したものをそのまま使います。モータAとBをつなぐケーブル

は25cmほどに伸ばしてください。

ロボットの骨組みは100円ショップの園芸コーナーで売っている「木製花台」という小さい台を使いました。分解して穴を開けただけなので、元の形に戻せると思います。角材があれば、そちらで代用できます。

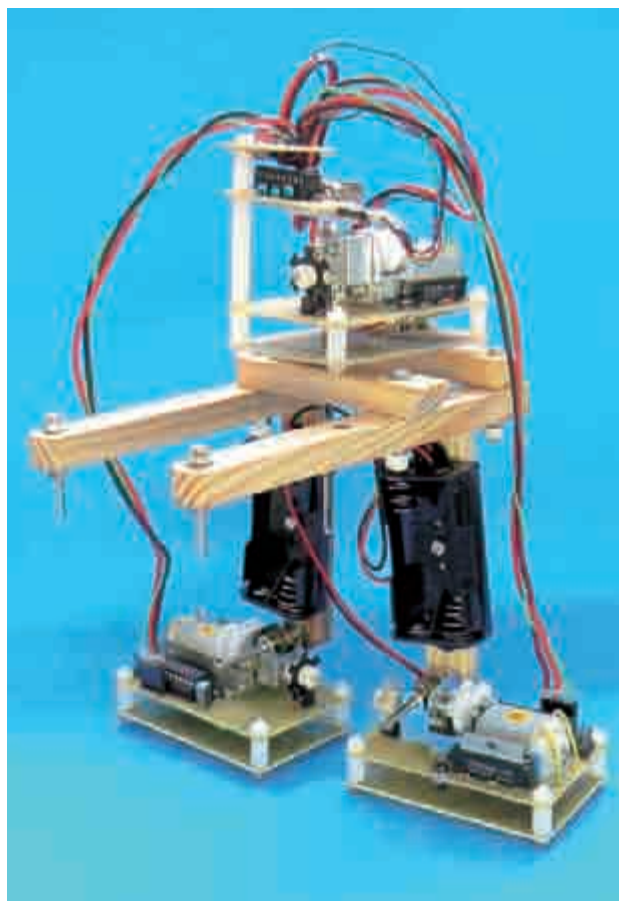
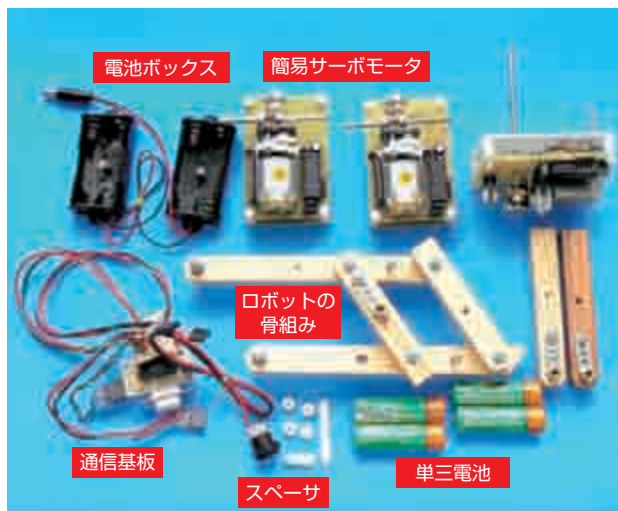
各部品の組み合わせ方は写真を参考にしてください。ロボットの足は強度が必要なので、木ネジでつなぎます。木ネジはいきなり挿し込むと木材が割れてしまいますので、あらかじめドリルで2mmくらいの穴を掘りましょう。シャフトの連結には「楽しい工作シリーズ」の「3mmシャフトセット」のクランクアームを使います。

これで二足歩行ロボットの完成です。



100円ショップで売られている園芸用の台を使いました。

### ●ロボットの各部品の一覧



完成した二足歩行ロボット。手作りならではの無骨なデザインです。