

# 複数のモータ制御とプログラミングについて

指導教員 坪川 宏助教授  
坪川研究室 99D125 亀田 昌伯

## 1. まえがき

私が大学へ入学しようと思った理由。それは、コンピュータについて学びたいと思っていたからである。

「プログラミングを組む」ということがよく理解することができなかったが、コンピュータを学習していく上で重要なことであると感じた1年間であった。

本研究ではPICマイコンを用いてモータの制御をすることにより、電子部品や回路の知識を付け、プログラムを理解し、実用化してゆくことを目標とし、取り組んできた。

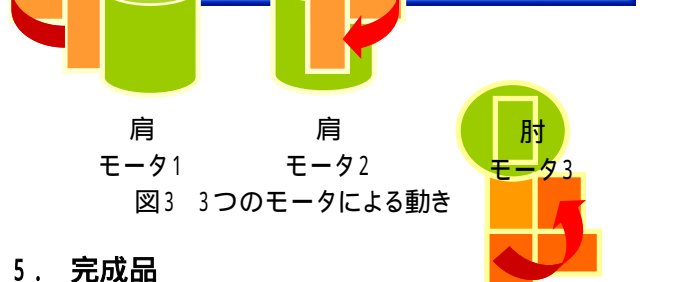
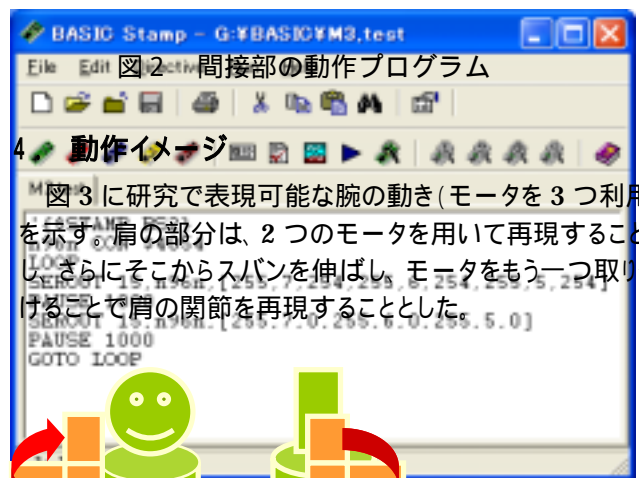
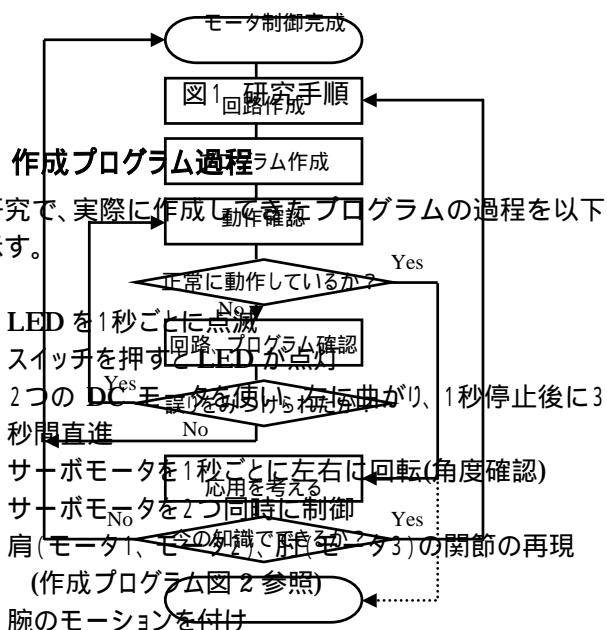
## 2. 研究手順

制御する内容を徐々に上げてゆく、ステップUP方式を進める。具体的には、図1のような手順で、研究を進めていくことにする。

Webや本で調べる

## 3. 作成プログラム過程

研究で、実際に作成して動作確認プログラムの過程を以下に示す。



## 5. 完成品



図4 試作したアーム

## 6. まとめ

今回の研究で製作したのは、肩と肘だけであったが、思っていた以上に困難な作業が発生した。

骨格、回路ともに何度か作り直し、組み立て、それを思った通りに制御することの難しさを改めて感じた。