



ノートパソコンを搭載して簡単にホームロボットを作ろうじゃないか！

ここでは知的なホームロボットの開発を目指します。

安く容易く高機能を目指せ！

ロボットを自作するとなると、マイコンがまだまだメインであるようです。
ここではマイコンを使いつつも、知的なシステムを構築するために小型パソコンを使用します。

次世代の自作ロボットにおいて重要になってくるのは以下の内容です。

- 拡張の容易さ（機能はいろいろあると便利です）
- 開発のしやすさ（使用する言語・開発環境を入手しやすいか、情報が豊富か）
- 手に入れやすいパーツで完成度の高いものを（あらゆるパーツを自作すると工具類にも時間的にも多くの投資が必要になってしまいます）

途中で挫折しないためにも、電子工作類はそれほど盛り込みません。
とはいいつつセンサや中間管理用マイコンボードは自作なんですけどね。

今後の記載予定は以下のとおりです。（2010年5月5日現在）

VC++でゲームパッドからの入力制御 [OpenGLを使います](#)
VC++でのアプリケーション製作方法 [OpenGLを使います](#)
各種駆動回路の回路図公開
VC++でのH8との通信方法 [ソースを公開していますこちら](#)
ロボット本体の設計図および製作工程公開
回路アルゴリズム（電流計算等）
工具使用法（単純なのはある程度除く）
H8をインターフェースボード化するOSの開発

ご意見・ご質問等ありましたら気軽にコメント下さい

- どもです。シリアル通信のサンプルソースを公開して頂けませんか？よろしくお願い致します。 -- いとー (2009-08-15 11:23:15)
- ユニボディーによるロボットの頑丈さ -- 電電 (2009-10-21 21:44:04)
- 初めまして。いきなりで申し訳ないのですがPCシリアル通信のzipファイルが権限がなく見ることが出来ません。見られるようにして頂けませんか？お願いします。 -- kim (2010-01-12 11:42:58)
- 申し訳ありません。 は勘違いでした・・・。firefoxではうまくいかなかっただけのようです。 -- kim (2010-01-12 13:50:21)
- >kim様 無事に解凍出来たようですねによりです！ -- 電電 (2010-01-14 04:03:49)
- <http://www.3d-space.net/spinfire/download/index.htm> -- 電電 (2010-11-03 16:34:00)
- <http://kentaro-nobayashi.blogspot.com/2009/02/2.html> -- 電電 (2010-11-05 14:06:11)
- SolidWorksで新型を設計中 -- 電電 (2011-10-12 08:09:03)

名前:

コメント:

投稿