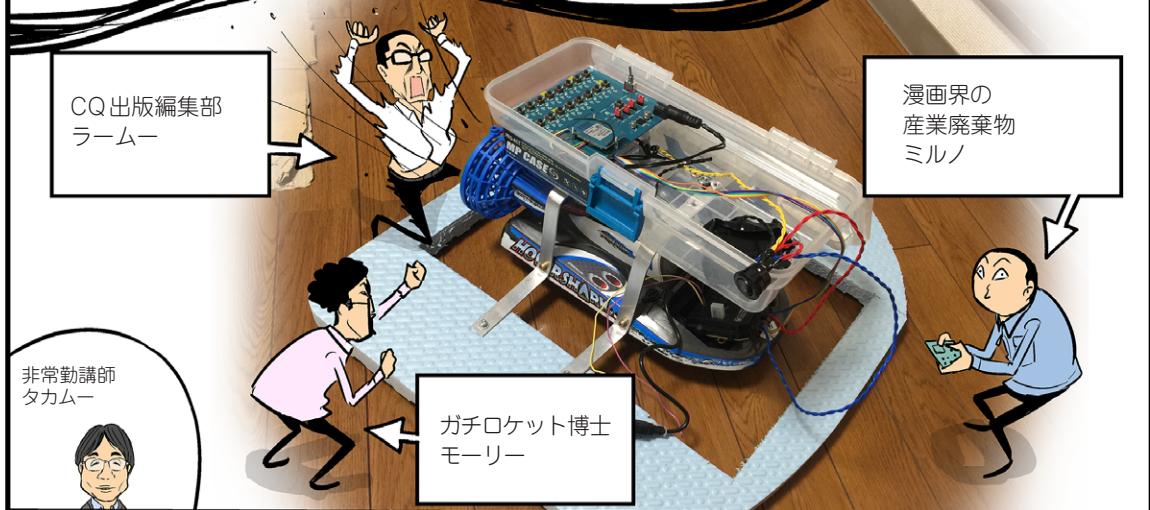


僕たち ラズパイ団 激流編

25
遠隔操作
いきまーす
見ル野 栄司

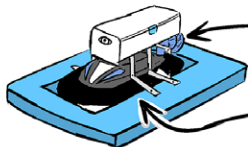


前回までのあらすじ

ラズベリー・パイにカメラを付けて川に放流し自動ツイートさせるシステム。回収時に自分のところに寄ってくるように、ホバークラフトに乗せて長距離無線で操作できるように改造しているミルノ。ホバークラフトの受信側と長距離無線受信ボードを並列配線しようとしたところ…



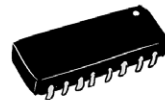
後ろの推進モータは動いたが、下のホバークラフトのモータが動かない



推進モータ
2個
下ホバークラフト
モータ

3個のモータは謎の無印ICとつながっていて、モータ・ドライバみたいだが調べようがない。しかもホバークラフトだけにFETが付いている…それだけパワーを使うということか

謎の無印IC



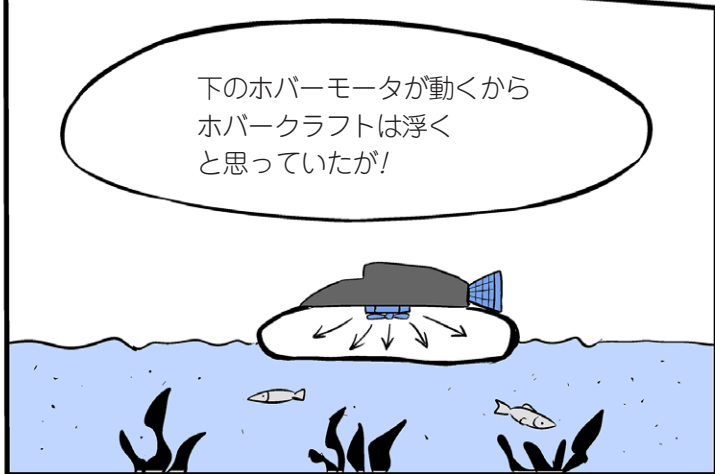
FET



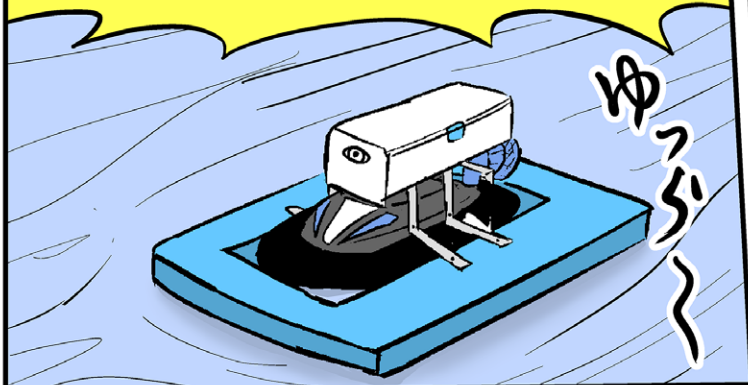
しれ



下のホバークラフトが動くからホバークラフトは浮くと思っていたが!

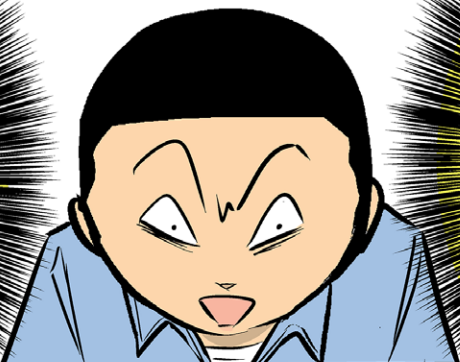


このホバークラフトは常に浮いてるので
いらねえじゃねーか!!



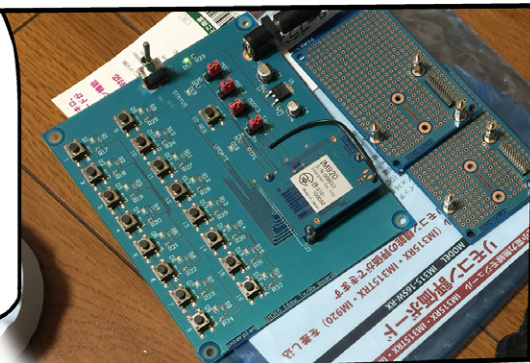
このゴム
やろうめ!

ということは
下のホバモータは
無視だ!
ツイート・システムも
できているし
遠隔操作ボードも
これでOK



完成が
見えて
きた!

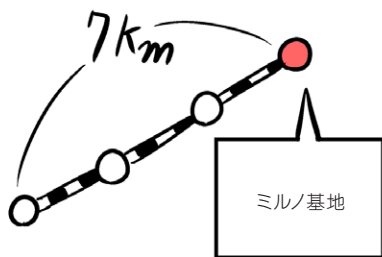
あとはこの
遠隔操作ボードが
理論値通り
7km離れていても
操作できるか
どうか!?



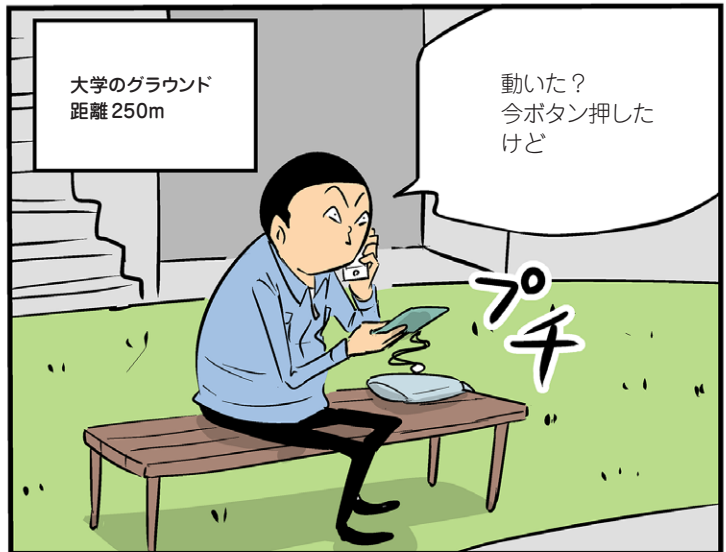
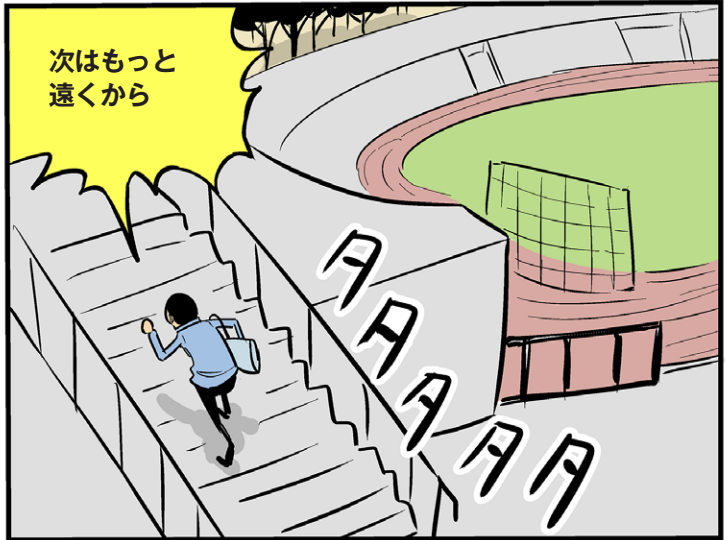
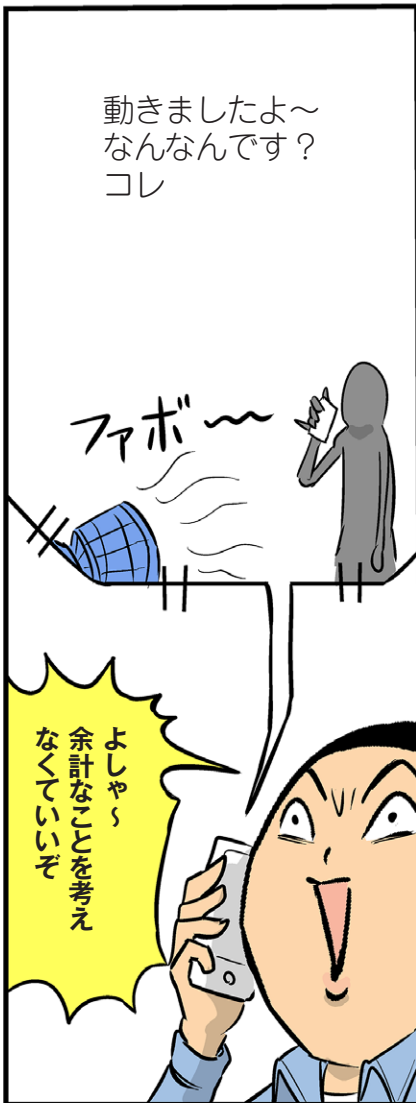
まずは近場で
2個の推進モータが
動くかどうか…

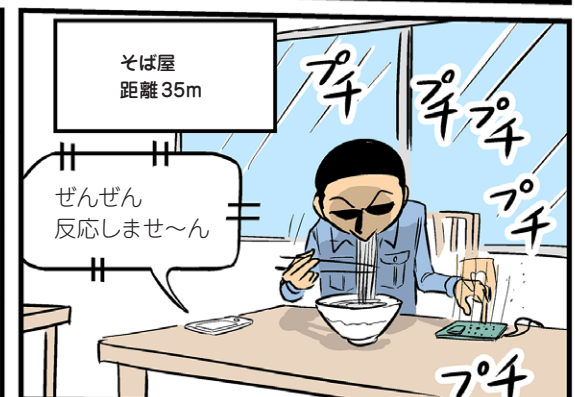
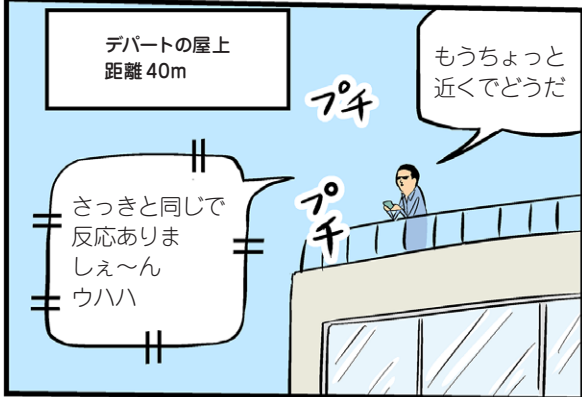
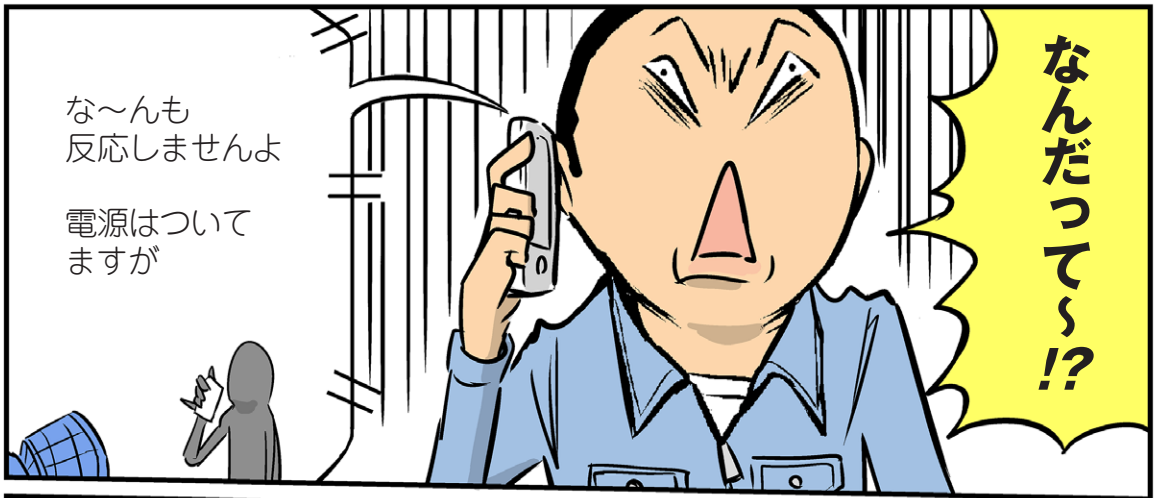
フオ〜

よし！正転逆転
動く



直線距離で
3駅離れて
やってみるか





次回につづく