

僕たち ラズパイ団 農業編

#56 シソプラントの
クライマックス

CQ出版
編集部
ホトケ

漫画界の産業廃棄物
ミルノ

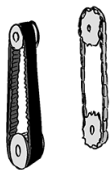


見ル野 栄司

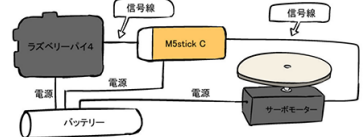
前回までの
あらすじ

シソにラズベリー・パイで
自動的に水をやるシステムを
開発中のミルノであったが
プーリ駆動だと
水やりペットボトルが重くて
回転させると
滑る現象が起きることに

チェーンにしたら
むちゃ高く
つくぞー!

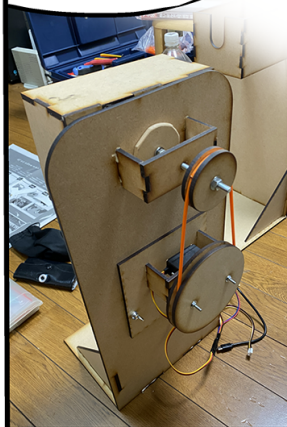


うーん



今さらポンプ式の水やり機構を
変更なんてできないぞ
ハードウェア的にも完成が近いのに

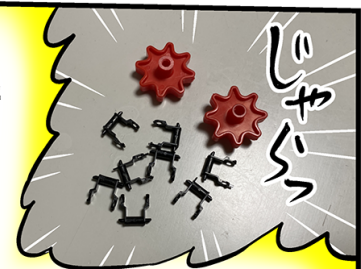
この丸ベルト
プーリは止めて
プラスチックとかの
チェーン・スプロケットに
するか



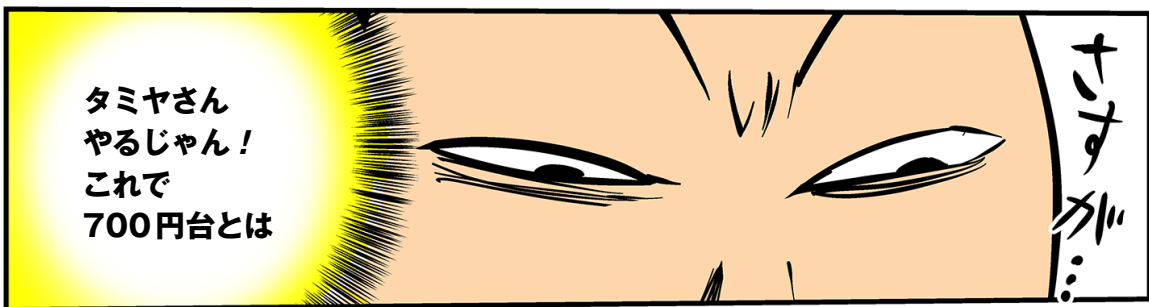
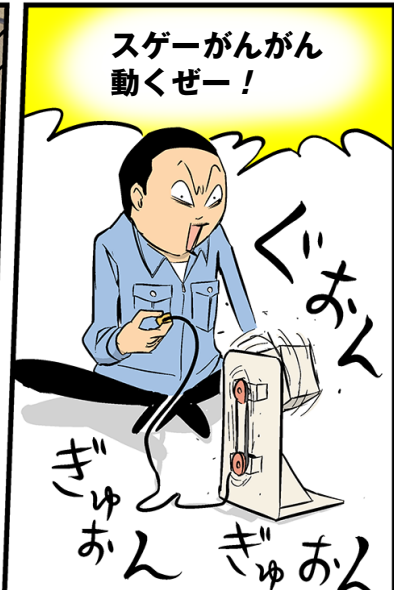
あつた!
タミヤが
出してる!

さっそく
購入だ

きたー
ー!

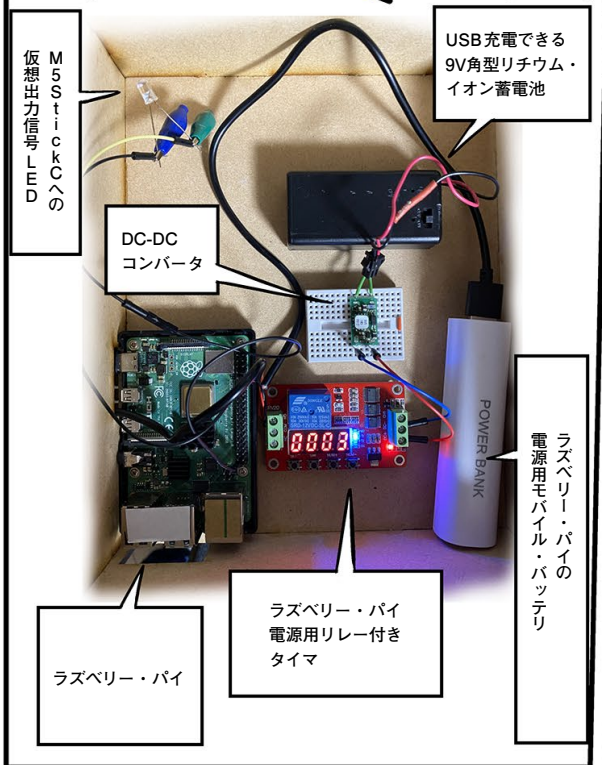


これをコツコツ組み立てるのか!

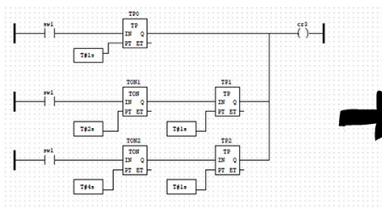




これでどうだ! ACアダプタを使わない回路にしたぞ



ラズパイのOpenPLCからの信号はできているが
それを受け取るM5StickCが
ちゃんとRCサーボモータを動かすのかどうか？

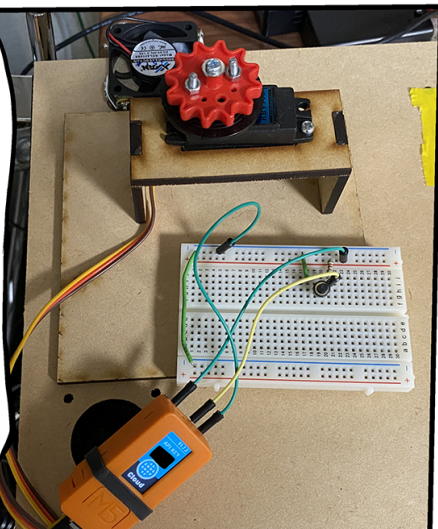


ラダー・プログラム



Uflowプログラム

試しに
M5StickCだけで
仮想スイッチ
入力させて
RCサーボ
モータが
動くか確認だ



あれ？動かない！
プルアップにも
ちゃんとしている
のに

プ
チ
ッ



ネット検索しても
Uflowプログラムでの
デジタル入力を
経験している人は
なかなかいない！



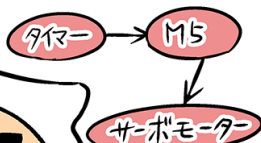
も、もしかして…

カジャ

カジャ
カジャ
カジャ

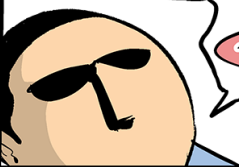


これって
ラズベリー・パイ
抜きの方が
簡単にできる…でも



ラズパイ団だから
ラズベリー・パイを
使わなくちゃ
いけない…

恐る
べし！



次回へつづ