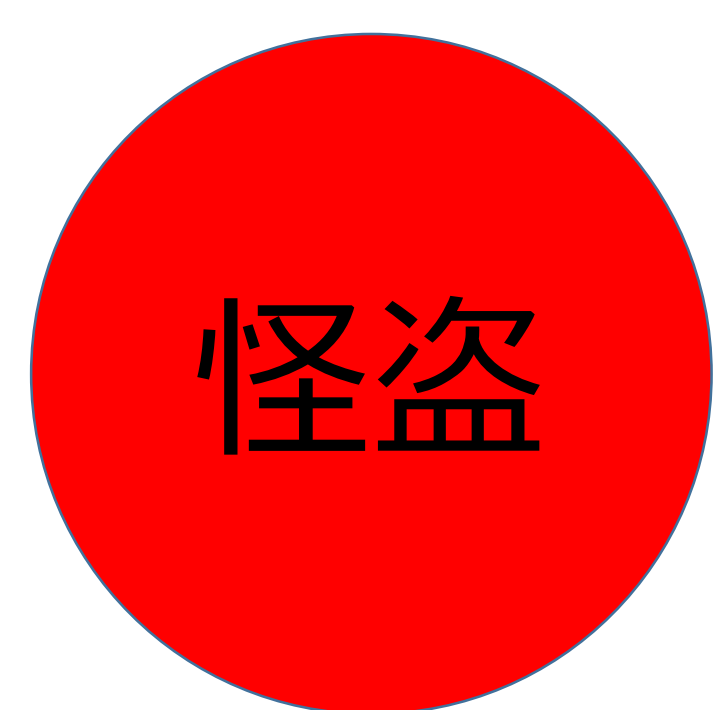


MIRS1502 システム提案

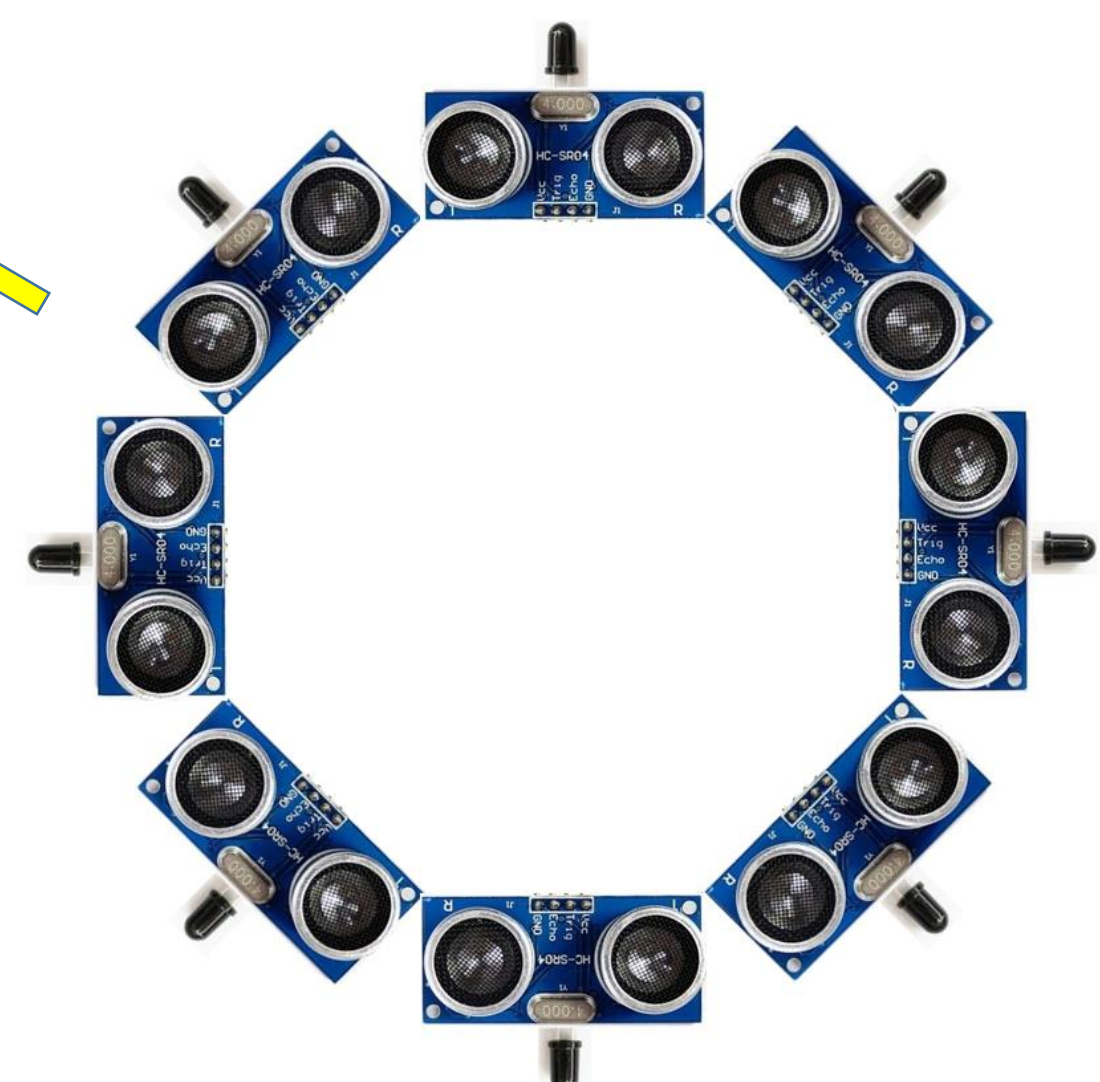
機械 加藤正純 回路 北原一総 プログラム 金指真之介 奥一貴
富田健斗 大川賢一郎 飯田峻也 平田和奏
近藤有

8方位にセンサを搭載!

センサの死角を出来るだけ無くし、怪盗を見失わない!



あっちだ!!



全方位監視

Arduinoで信号を処理!

多くのセンサからの信号をArduinoで処理し、制御の中核(CPU)にかかる負荷を削減!



超音波・赤外線センサ



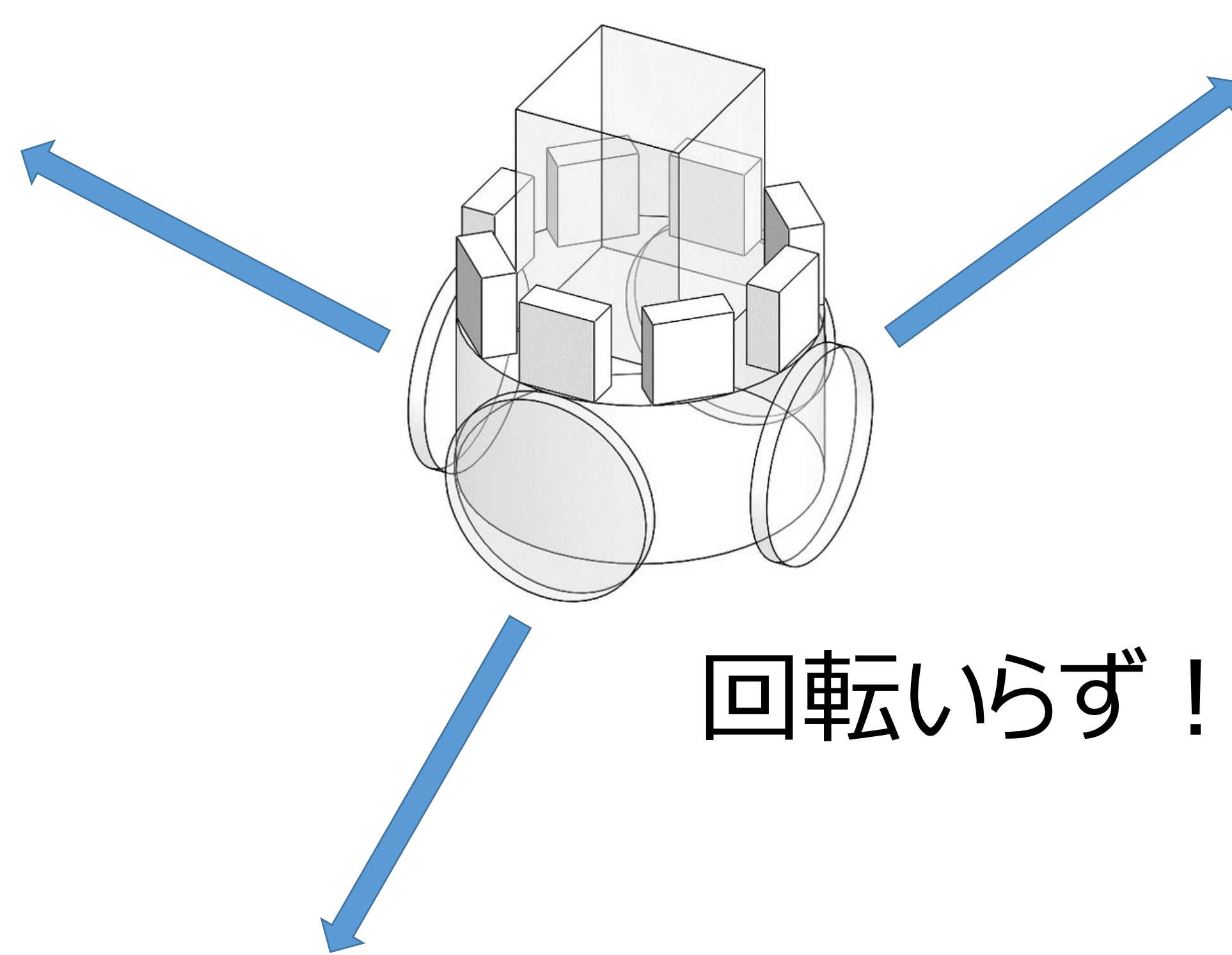
まとめて処理!

...

CPU

オムニホイールを採用!

機体の向きを変えず方向のみを変えることが出来る画期的なシステム!
姿勢制御の時間と手間を省略!

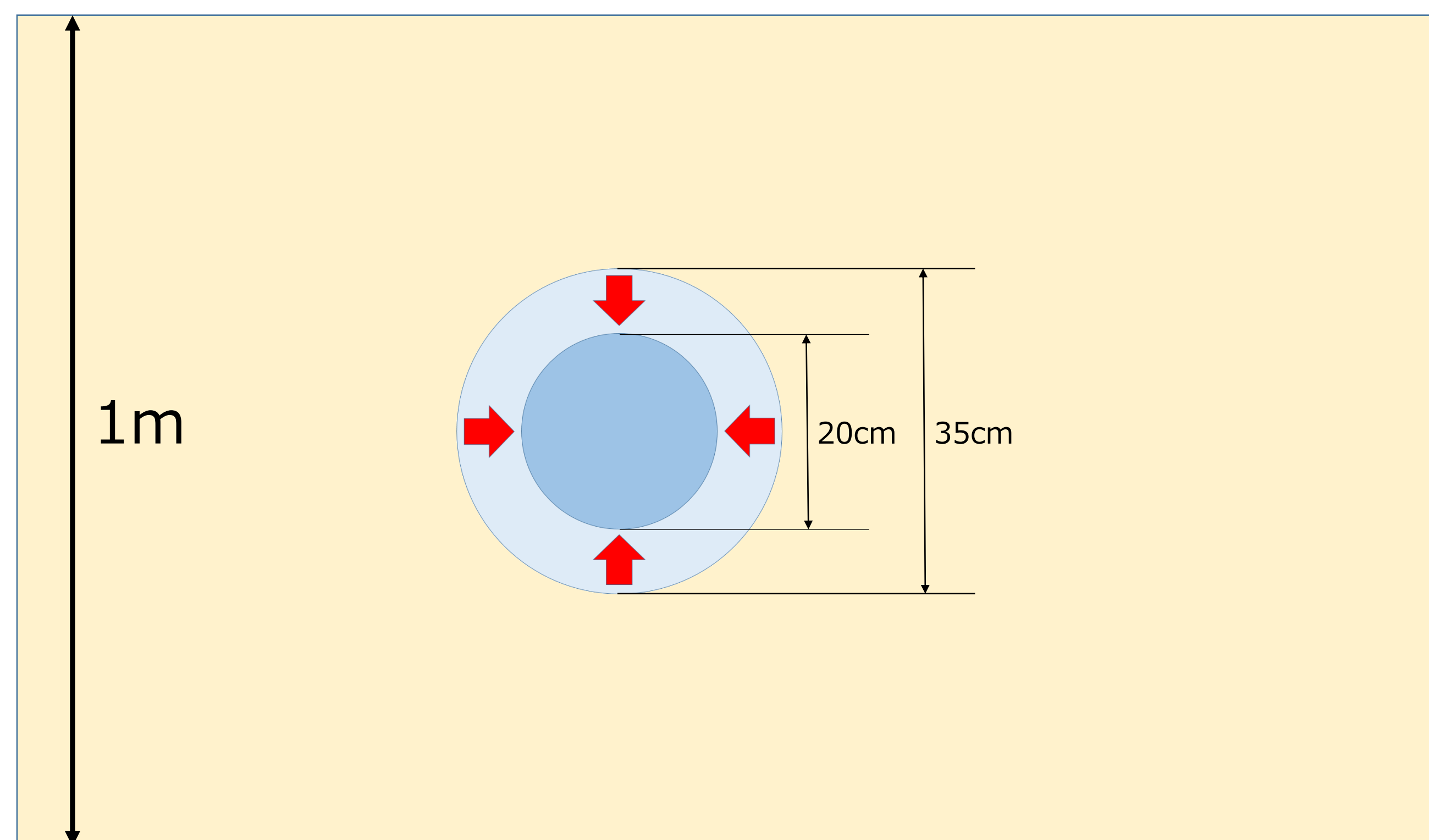


回転いらず!

全方位移動

機体を小型化!

シャーシの設計を見直し、MIRSの標準サイズと比較して約60%まで小型化!
小回りの利く車体で怪盗を逃がさない!



M

I

N

I

R

S