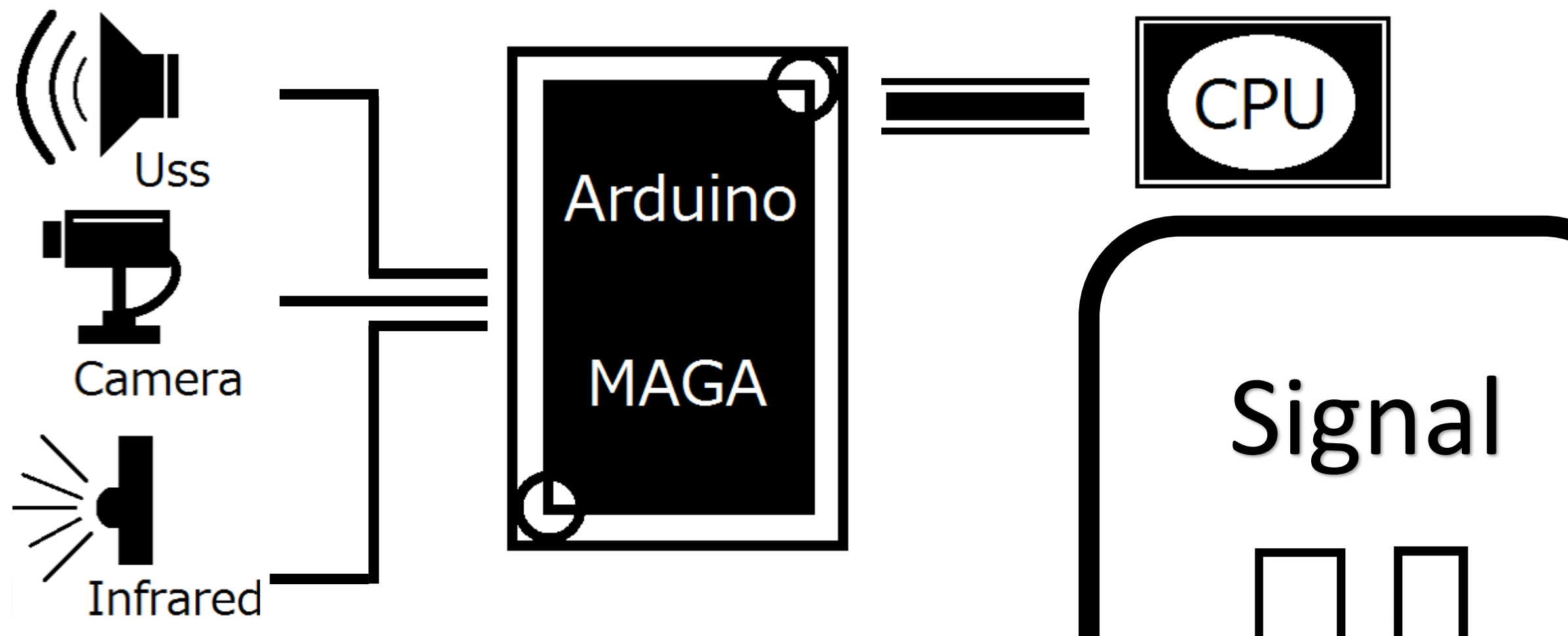


MIRS1601システム提案

MIRS
1601

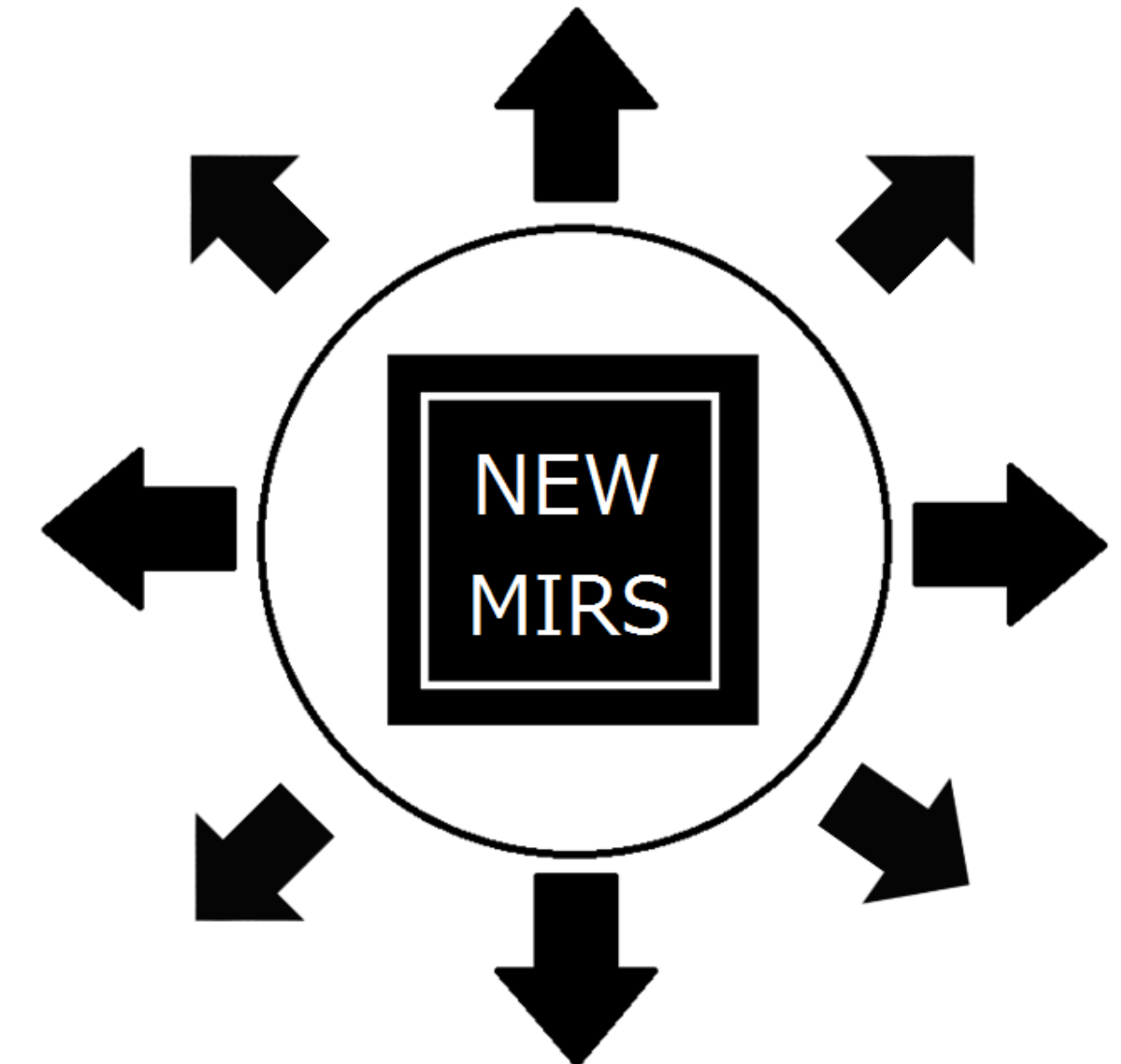
Arduino搭載

センサ信号をArduinoで一括処理しプログラミングの効率化を実現することで機体調整の時間を確保

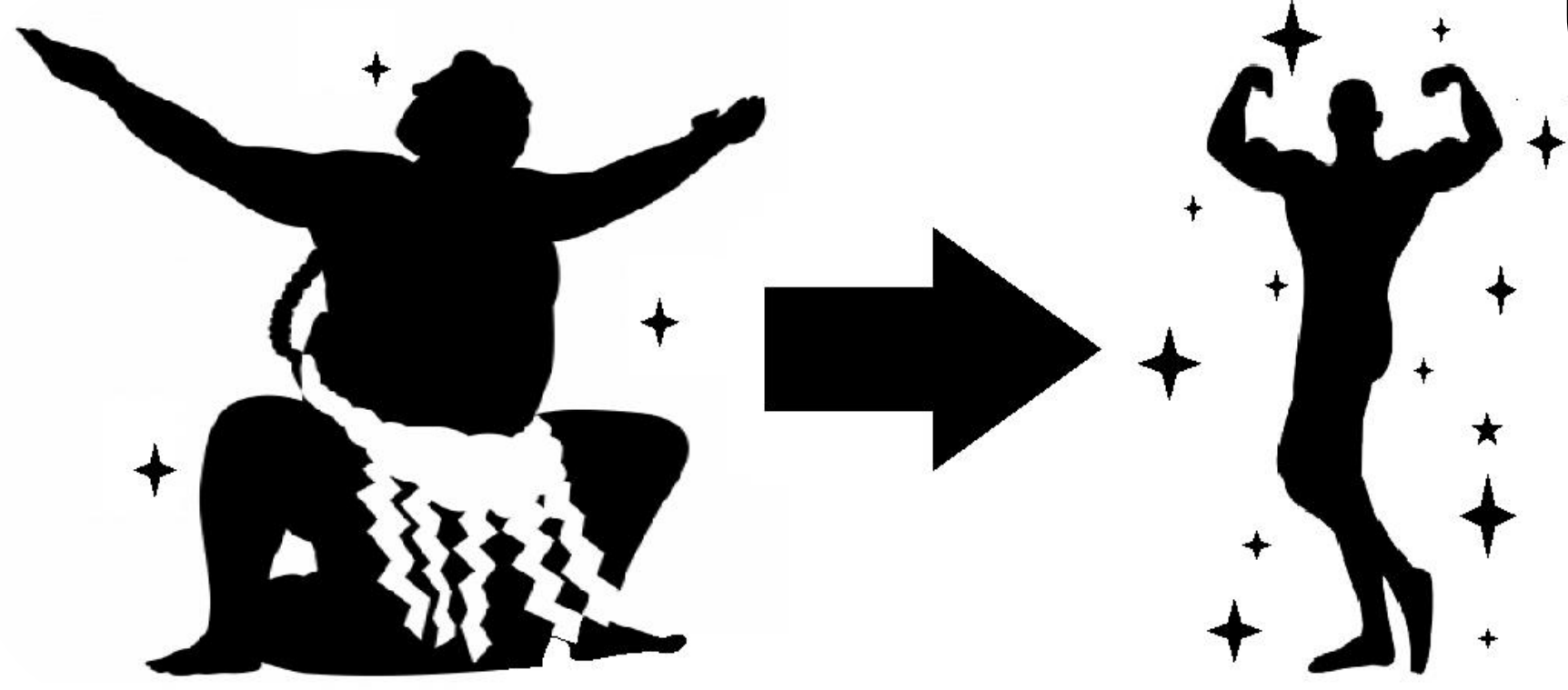


オムニホイールへの変更

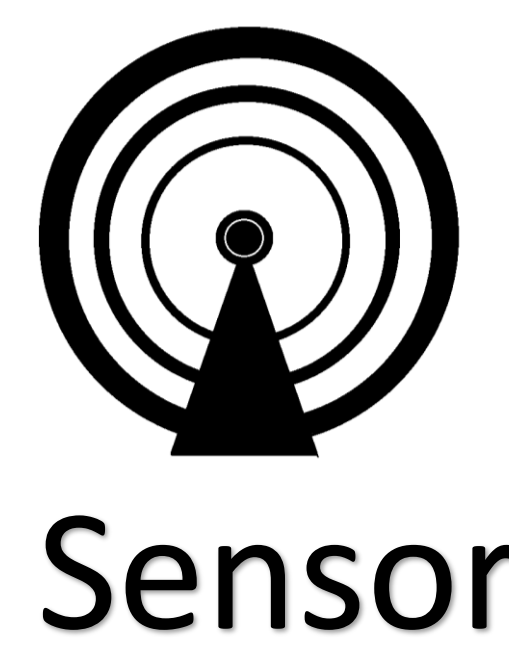
オムニホイールを使用することで縦、横、斜めに向きを変えずに移動を実現



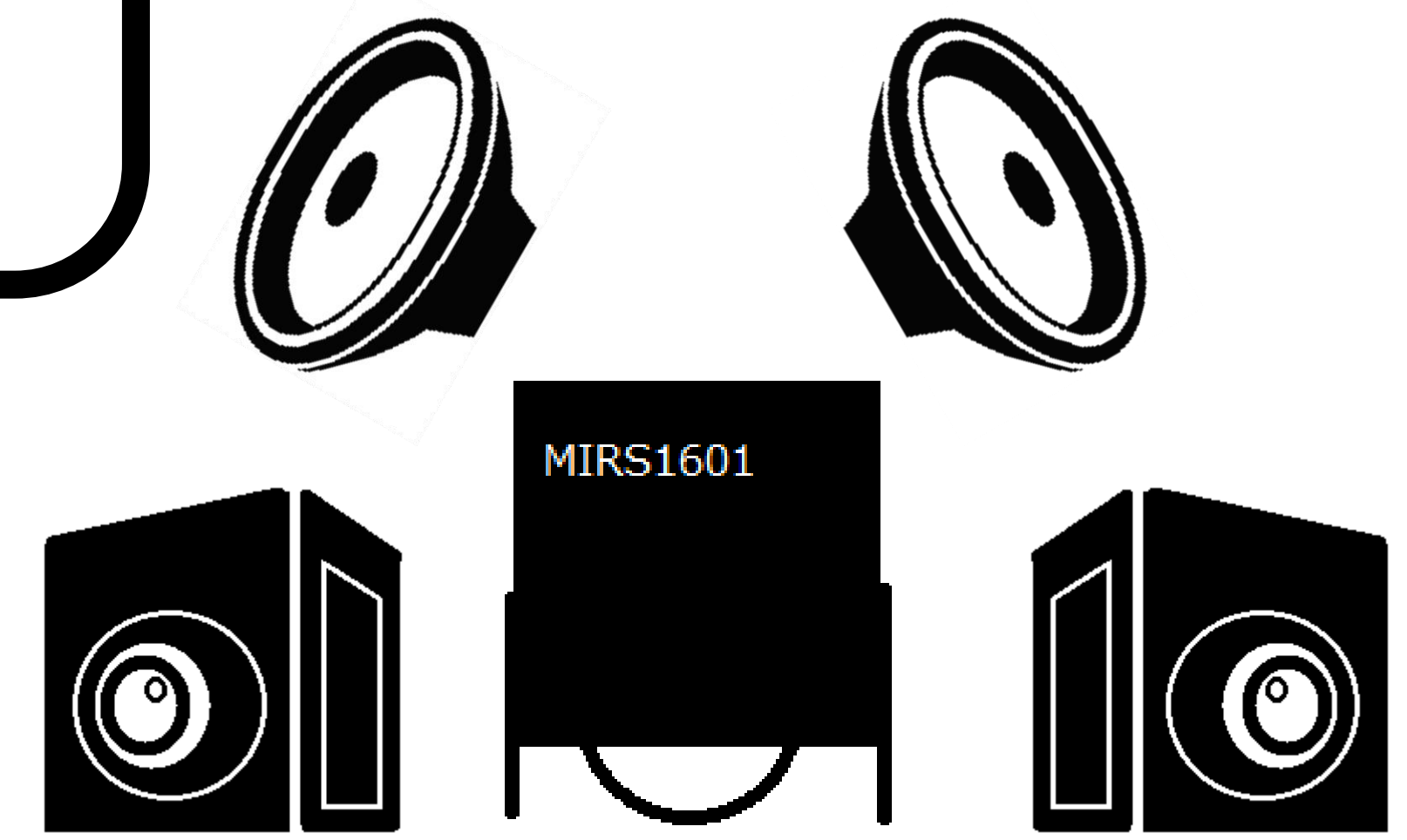
より小さく、より美しく



基板やシャーシの小型化により、素早い移動が可能になりLEDによって見た目も煌びやかに変更



センサ、カメラの追加



高性能な超音波センサとカメラの増設、さらに八方位の赤外線センサの追加にて怪盗を逃がさない

チームコンセプト

電光石火

素早い現場急行

展示室までのL字カーブを方向転換せずに平行移動することで素早い移動、数字認識が可能

迅速な確保行動

補足後、怪盗機の風船をカメラにて認識しオムニホイールにて可能な素早い追従をする

巡回搜索での怪盗補足

展示室内を巡回し2方向のカメラと八方位の赤外線センサをもちいて怪盗機を補足

観客を魅せる

機体の動きだけでなくLEDによる色鮮やかな装飾にて見るだけでも楽しませる。