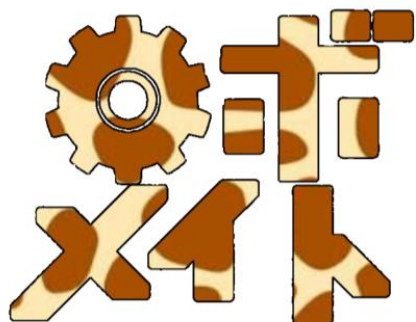


MIRS1805 ロボメイト project



Robot + classmate

スマホじゃないから出来たこと

対象ユーザー 学生

POINT

1. 首の伸縮
座席の移動
2. 授業の録画
3. 予定の管理
4. 登下校



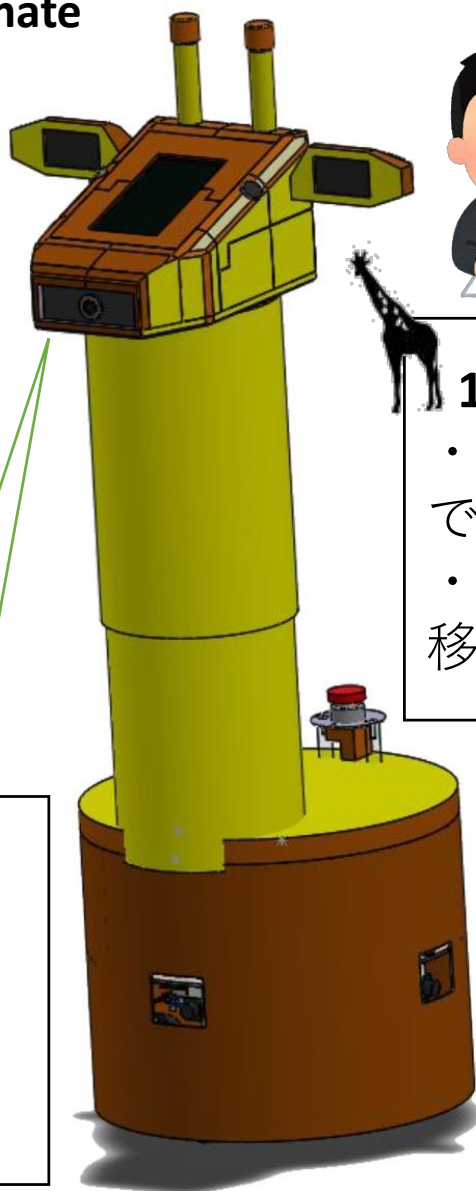
2. 授業の録画

・カメラで授業
をライブ配信
→アーカイブで
授業を見直せる



3. 予定の管理

タッチディスプレイ
で予定を編集
→下校時に翌日の予定
を教えてくれる！
(忘れ物を事前に防止)



1. 首の伸縮、座席の移動

- ・首を伸ばしベストな高さ
で配信！
- ・首を縮め呼ばれた座席へ
移動



4. 登下校

- ・人间的ように
毎日登下校し、
元気に挨拶をし
てくれる

安全対策

万が一の暴走が起きた
時に動きを止める緊急
停止ボタンと人との
接触を避けるための超
音波センサーを内蔵し
ています

使用例



仕様

最小寸法	50×50×95[cm]	カメラ	解像度 1920 x 1080 視野角120[deg]
最大寸法	50×50×115[cm]	ディスプレイ	7.0[inch]
質量	9.65 [kg]	駆動用バッテリー	5[V] 10000[mAh]
センサー	超音波センサー (4方向)	制御用バッテリー	7.2[V] 3900[mAh]
スピーカー	2.0ch USB給電		

MIRS1805 PM 長野俊平 TL 宮林宏行 DM 佐野元康
広報 佐々木謙人 杉山矢紘 鈴木文隆 増田大勢 渡邊昌浩