

システム統合確認会議（2003）

項目	動作シナリオ	優先度	開発状況	備考
消毒液噴射機能	焦電センサが手を検知したら、専用のモータを回転させ、消毒液を噴射する	A	メカ <ul style="list-style-type: none">部品製作中噴射機構部品注文中 エレキ <ul style="list-style-type: none">基盤完成，焦電センサ動作確認済みケーブル製作中 ソフト <ul style="list-style-type: none">arduino, raspi側それぞれ完成。統合はこれから	
人検知・接近機能	人を発見したら人に向かって接近する	B+	ソフト <ul style="list-style-type: none">人の検知は可能追尾をするための走行のパラメータの調整が必要	

項目	動作シナリオ	優先度	開発状況	備考
消毒呼びかけ機能	人に近づいたら消毒を促す（スピーカ，ディスプレイ使用）	B-	メカ <ul style="list-style-type: none"> 固定するための部品の製作 ソフト <ul style="list-style-type: none"> ディスプレイ表示と音声の再生は確認済 	メカ スピーカとディスプレイ関係の部品は優先度を下げる
施設内自立移動機能	施設内を自立して移動し、障害物を回避する（超音波センサを用いる）	B+	エレキ <ul style="list-style-type: none"> 動作確認済み ケーブル製作中 ソフト <ul style="list-style-type: none"> 超音波センサの動作と超音波センサを用いた回避行動は確認済み 施設内を走行させるためのプログラムは作成中 	

新しいテキスト

新しいテキスト