



システム統合レビュー

MIRS2204

進歩報告資料

開発項目	優先度	進捗状況	備考
追従機能	A	センサー、基板類の単体試験は完了 ソフトの組み込み待ち、エレキとソフトの統合待ち	
荷物の落下、盗難の通知	B	未実装（エレキセンサ取り付けは完了）	
アプリでの状態遷移	A	Lineのプログラムと統合できれば完成	
帰還機能	B	未実装	
衝突防止	A	ソフト待ち	
耐荷重（30kg）	A	実装済み	
緊急停止	A	実装済み	
広告、案内	C	未実装	

各パートの進捗・進展

メカ

- 骨組みは完成
- センサー類を統合し（年内）、外装（年明け）を作成したら完成

エレキ

- 基本的な基盤、配線は完了
- ソフトに合わせて調整と配線の直しを行う
- 作業がない人はソフトを手伝う

各パートの進捗・進展

ソフト

- 状態遷移:Lineのプログラムを一部修正中
- 走行状態のフロウ:ほぼほぼ完成
- Arduinoプログラム:試験中
- 走行制御:作成中

実装状況

- エレキの進捗が遅くなってしまった。
→エレキとソフトで試験、開発中
- 動作が確認できしだいメカにセンサを統合

今後の見通し

- 年内にエレキとソフトの統合
本体にセンサ類の取り付けを行う
- 年明けに追従機能の最終調整
KOZUTUMIの外装（布）の取り付けを行う

作業の遅れによる問題点と解決案

問題点

- ショッピングモールで行う予定だった社会実装が難しい
→時間、アポイントメントの観点から

解決案

- 追従機能が完成後、連絡を取り 1 回の社会実装とフィードバックを目指す。
- 時間的に厳しそうであれば、自分たちで簡易的なショッピングモールを作成し実装を行いフィールドバック、改良を行う。