



MIRS2502

# 散水奉行

PM 豊田 遥矢  
TL 谷口 琉惟  
DM 井出 基博

ソフト 岩月 亮篤  
橋本 颯馬  
ハード 樽林 空汰  
藤堂 湧

## 実装現場と現状の課題について

### 背景 | 実装現場とその現状

- ・ 道路舗装現場
- ・ 手作業での作業が多い
- ・ 掃除に時間を割きにくい



### 課題 | 散水・掃除に手が回っていない

- ・ 基本的に業務優先
- ・ ガードマンさんが業務内容外なのに掃除をしてくれている
- ・ 入口のような外から見える場所は綺麗にしたい



### 解決 | 散水・清掃を行う自律ロボット

- ・ 範囲を指定するだけで自動で掃除・散水をするロボットの導入
- ・ 夏は水打ち、冬は舞う土に散水をする
- ・ 一年中いつでも掃除が可能

### 結果 | 何が嬉しいのか

- ・ 散水・清掃中は他の作業が可能
- ・ 作業効率の向上



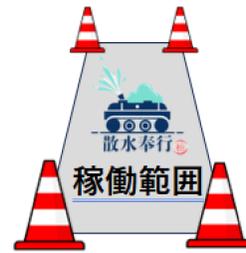
## [STEP 1] スイッチON

難しい操作は不要  
誰でも操作することができます



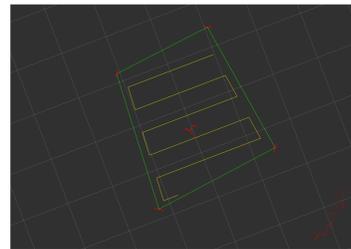
## [STEP 2] コーン認識

ロボットが自動で認識

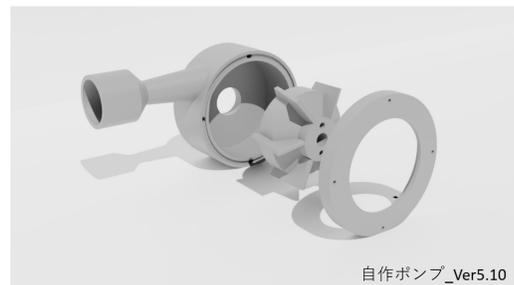


## [STEP 3] 経路生成

ロボットが自動で生成  
毎回最適な経路を作成



## [STEP 4] ポンプ始動



## [STEP 5] 散水開始

全ての準備が完了したら散水を開始  
使用者は散水中は他の作業をすることが可能

