

# MIRS1604 システム提案

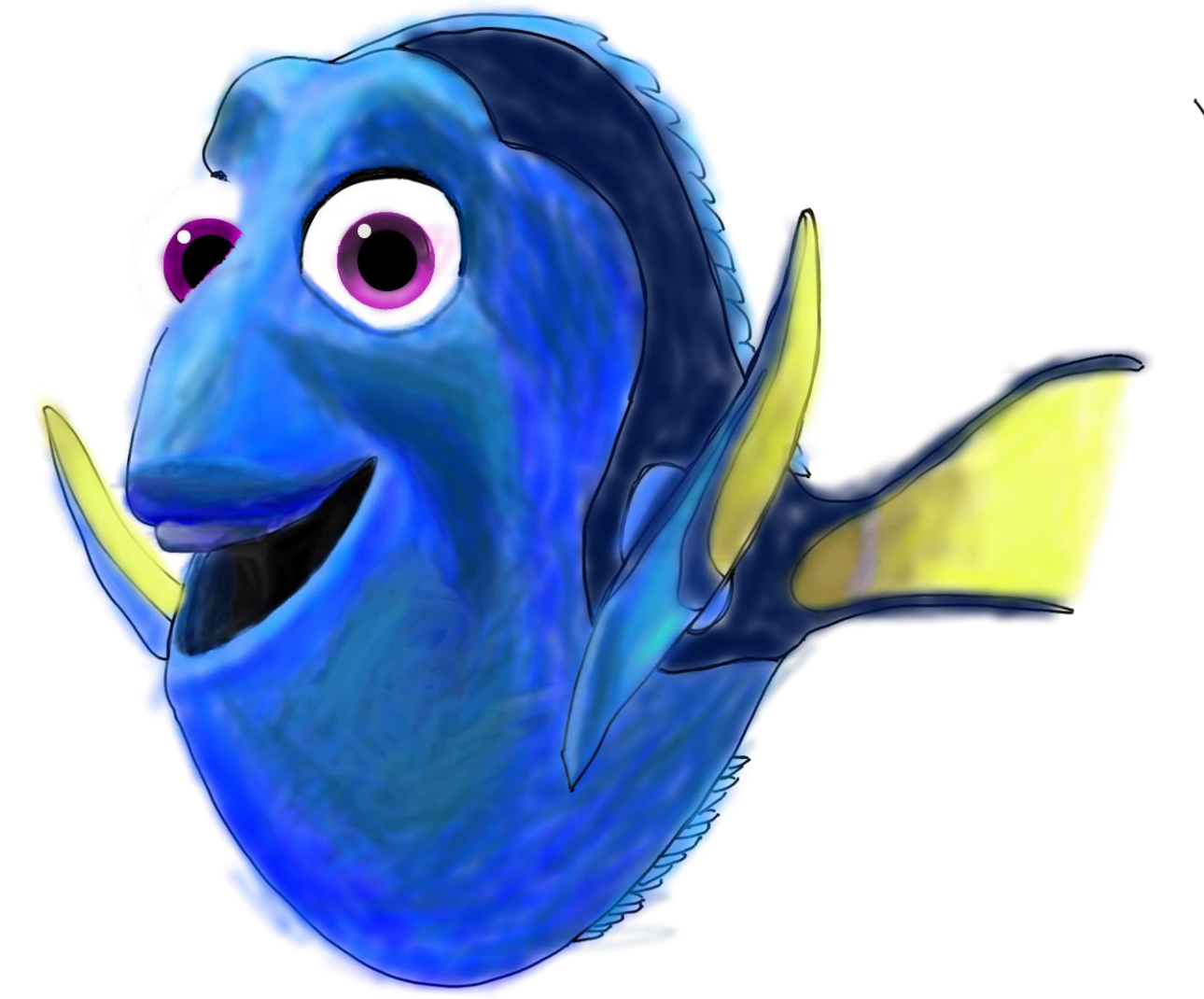
メカ 青野新大  
田口晶裕

エレキ 加藤侑津希  
小出瑛介

志田来暉  
中津川智也

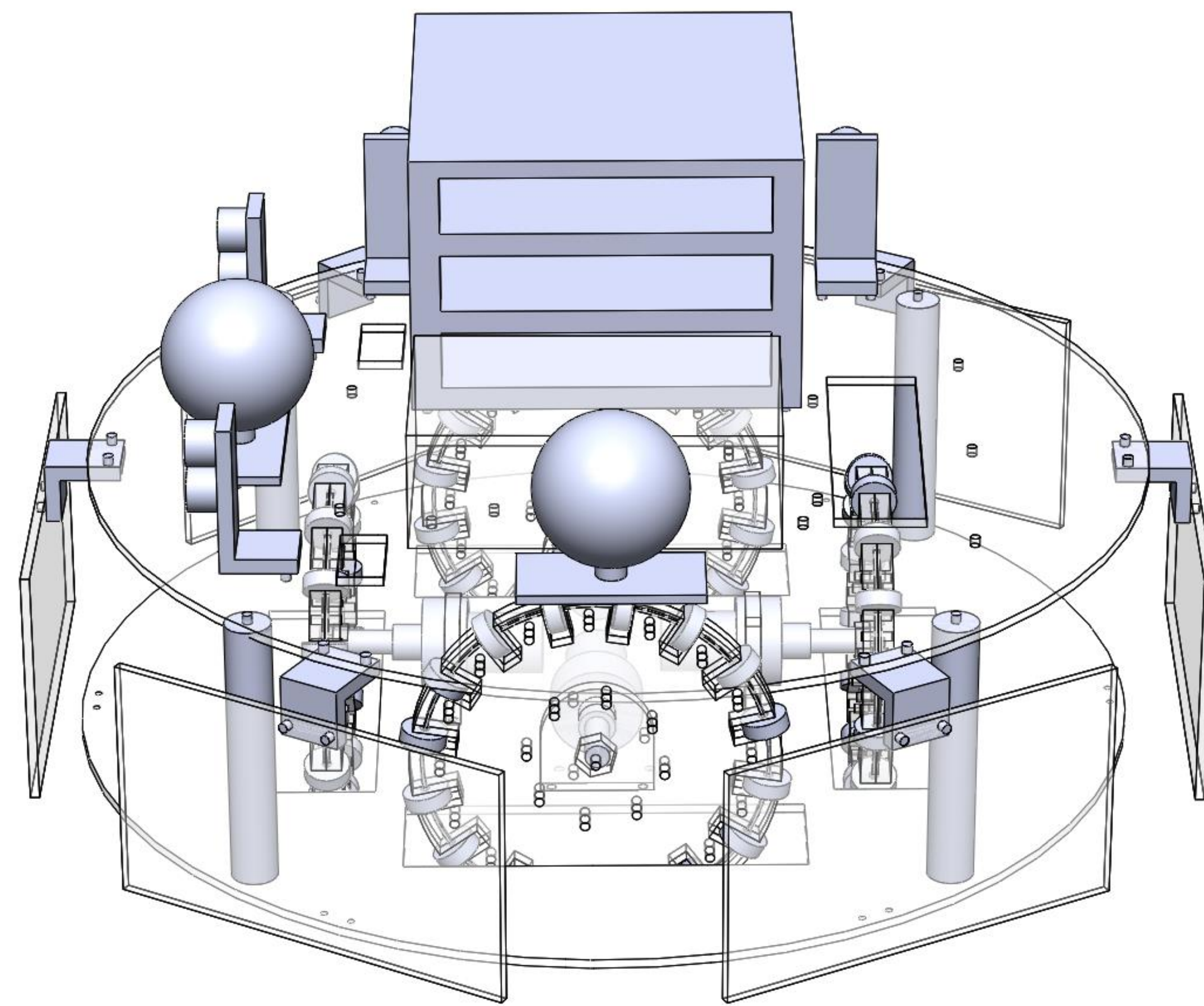
ソフト 梶田直哉  
杉山瀬名  
堀住恭平

## いいとこドリル



### カメラ

L字に搭載したカメラで、スタート時に怪盗機がいる方向を検知！

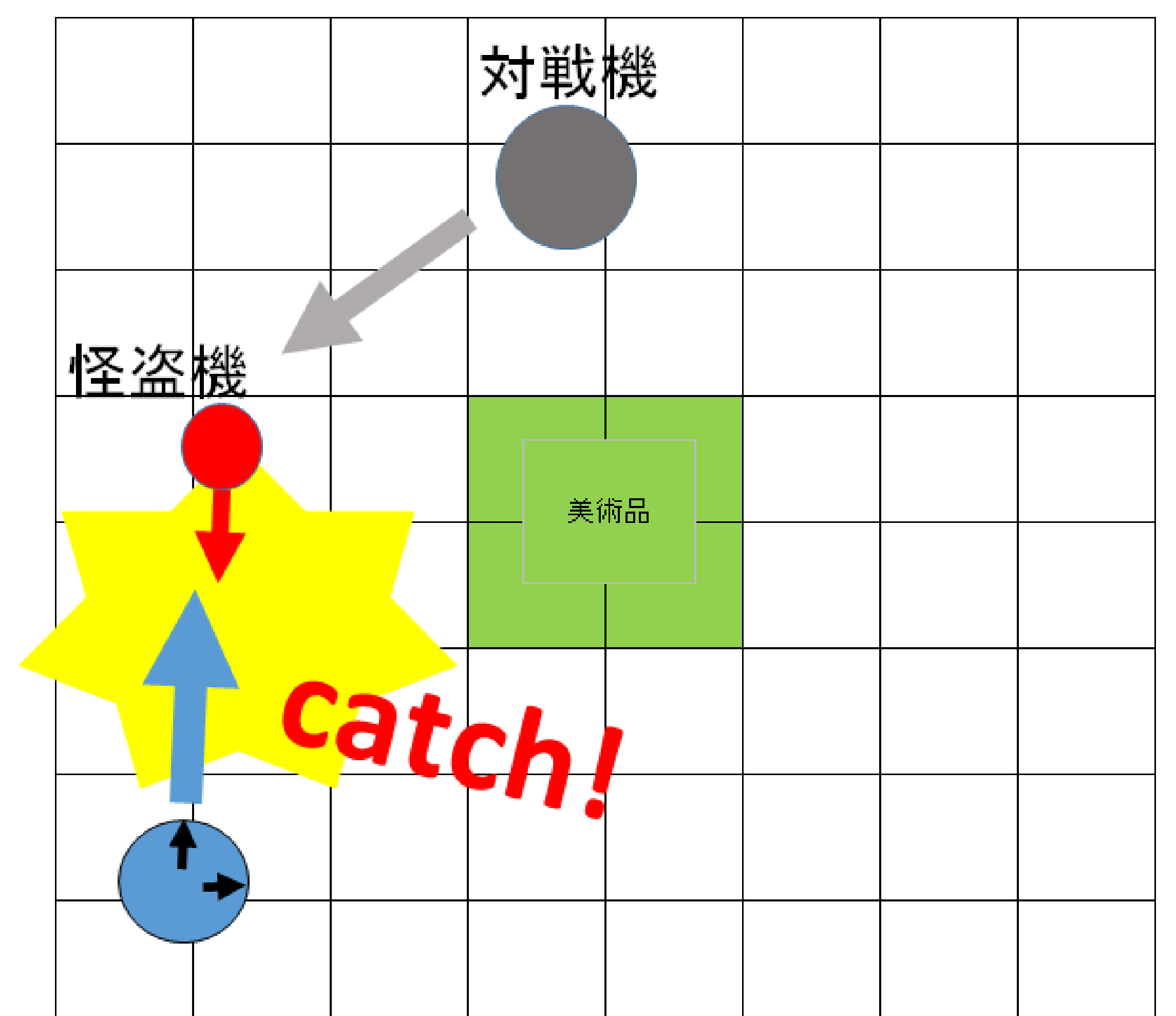
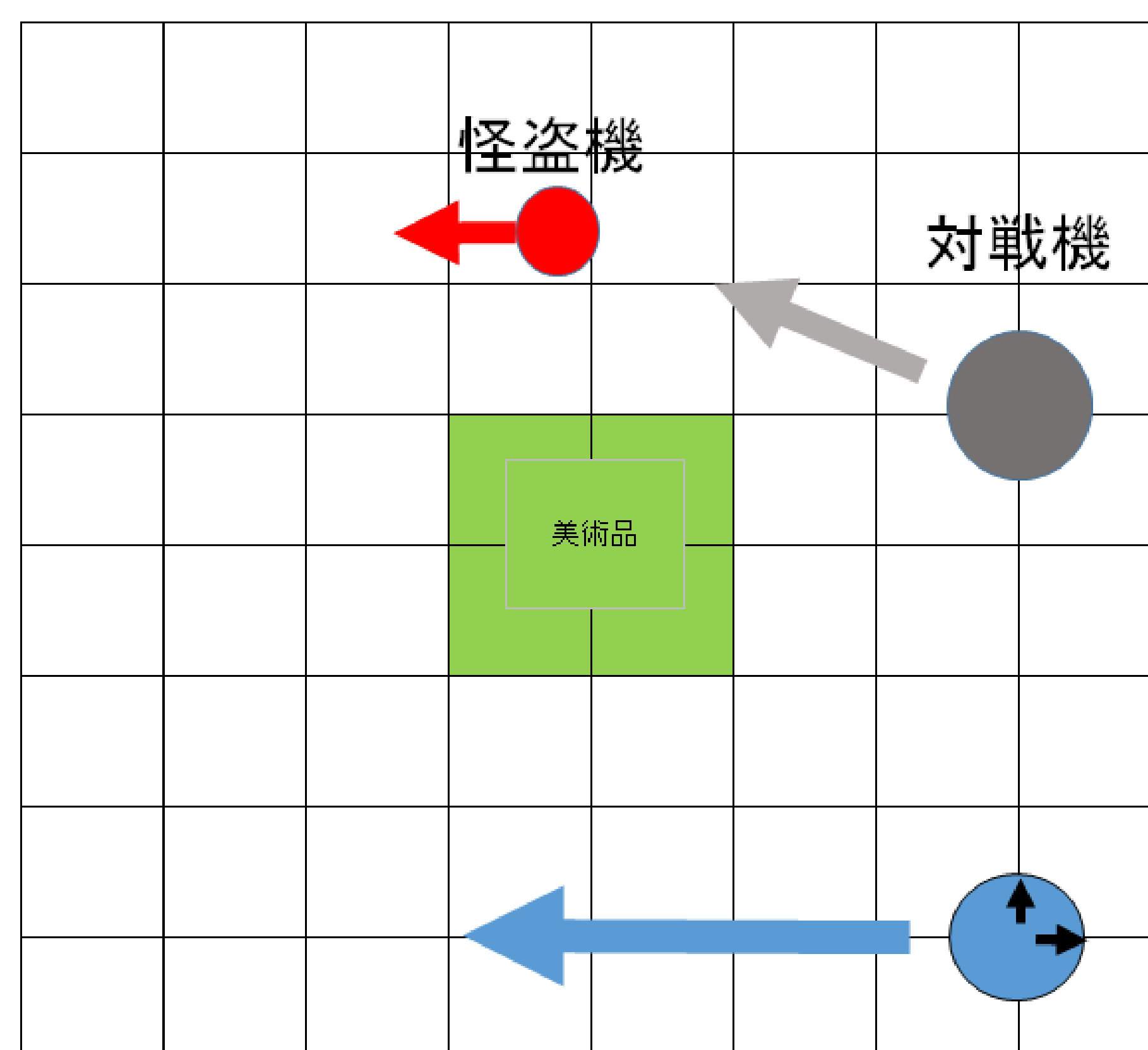
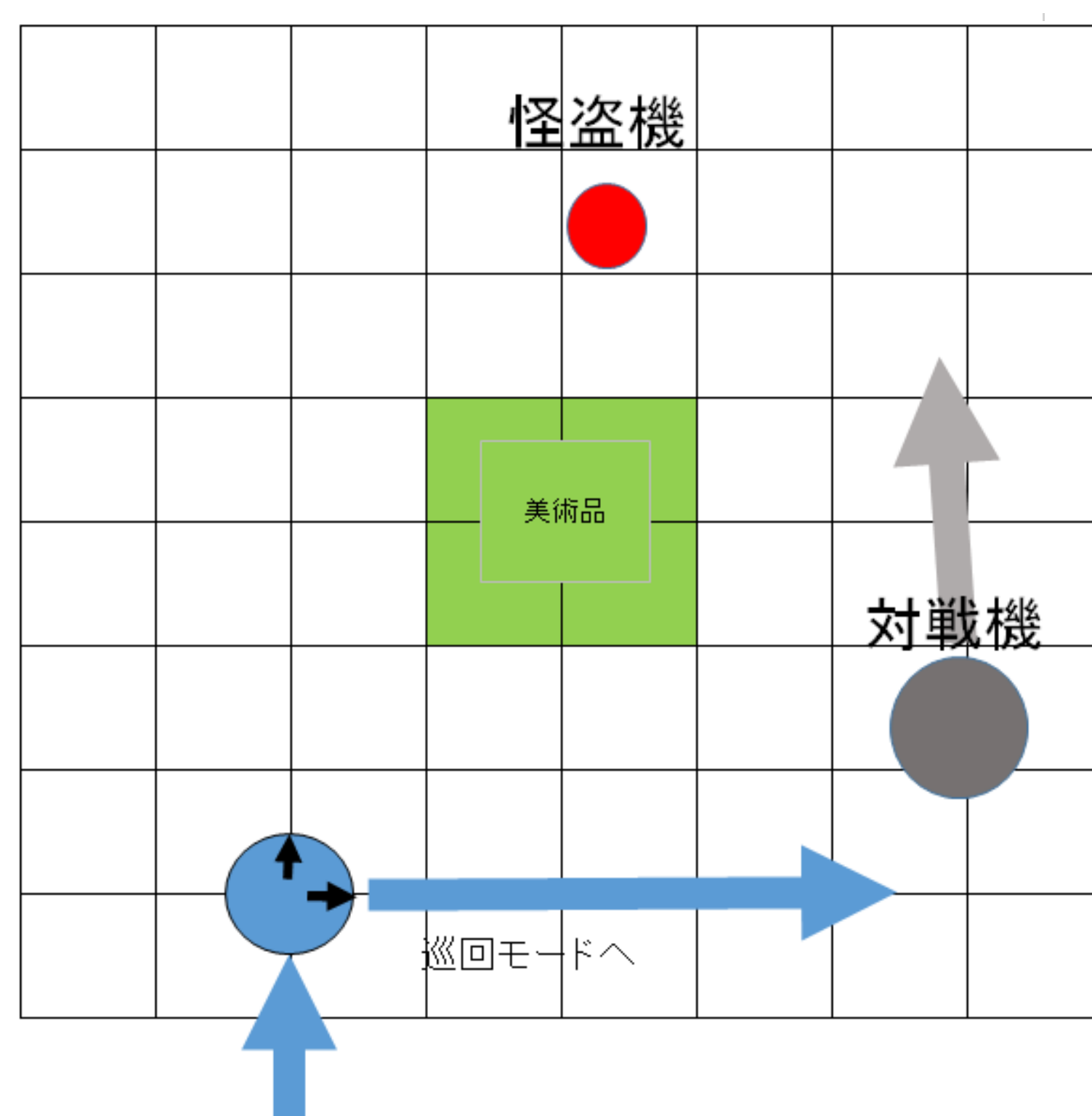
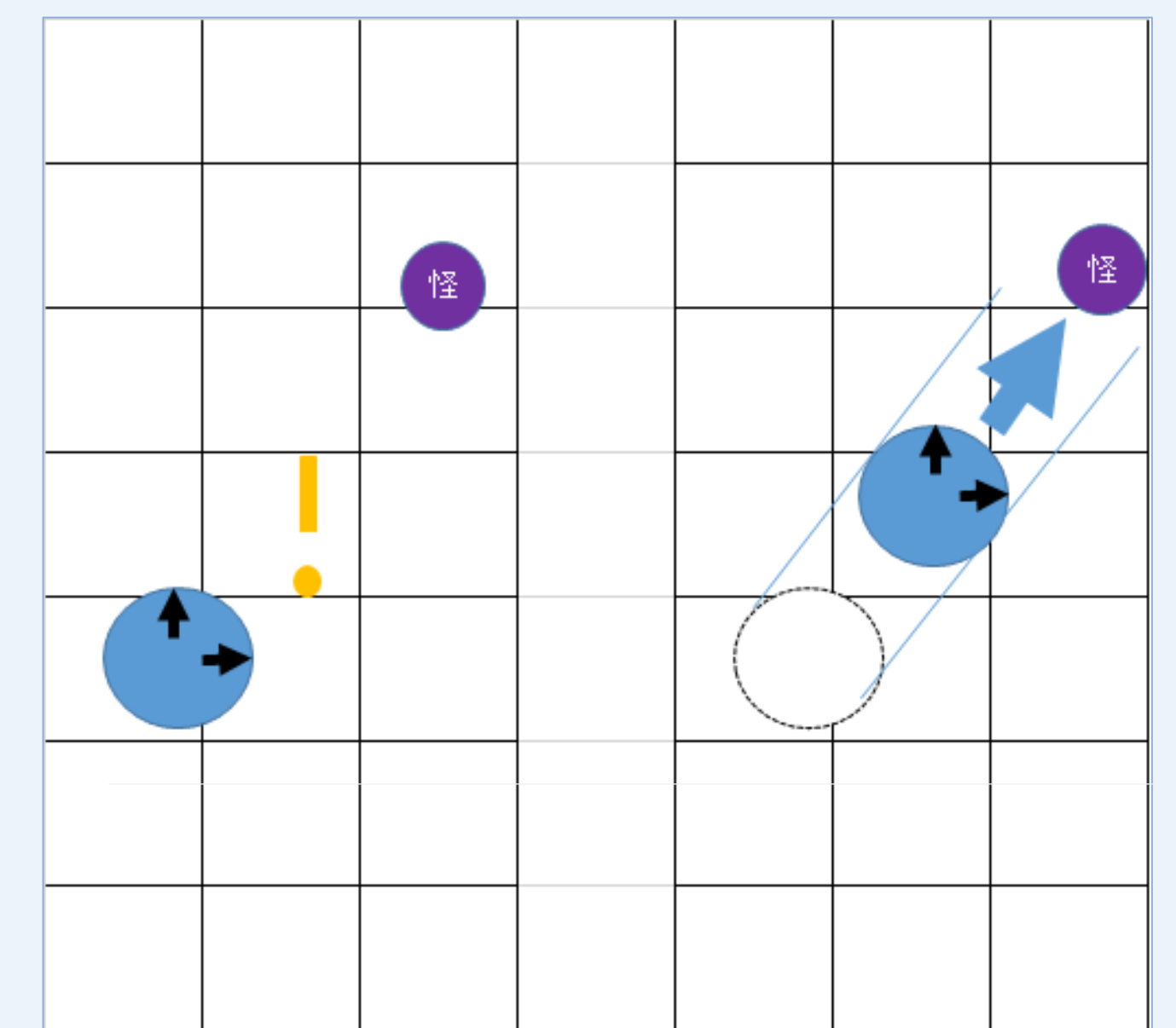


### 赤外線センサ

全方位8ヶ所に搭載することにより、センサの死角を最小限にし、怪盗機を逃さない！

### オムニホイール

機体を回転させることなく進行方向を変えることができるシステムにより怪盗機を見つけた瞬間に追従可能！



巡回中に怪盗機をおびき寄せて確保！