

MIRS1604 システム提案

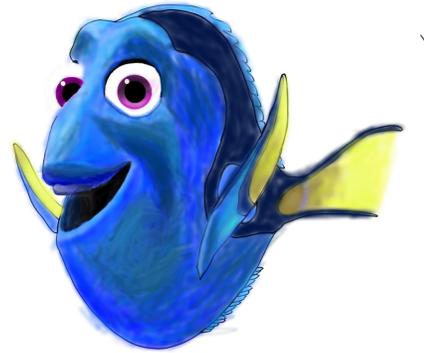
メカ 青野新大
田口晶裕

エレキ 加藤侑津希
小出瑛介

志田来暉
中津川智也

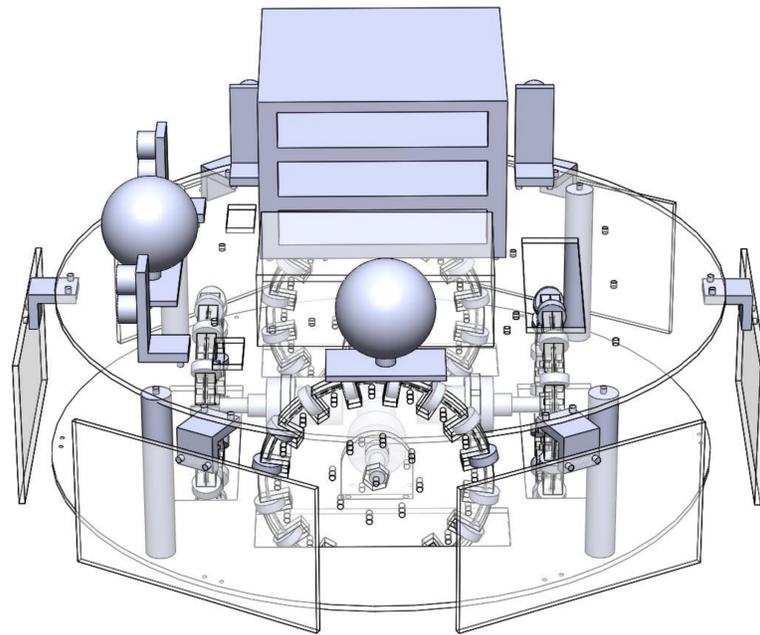
ソフト 梶田直哉
杉山瀬名
堀住恭平

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！

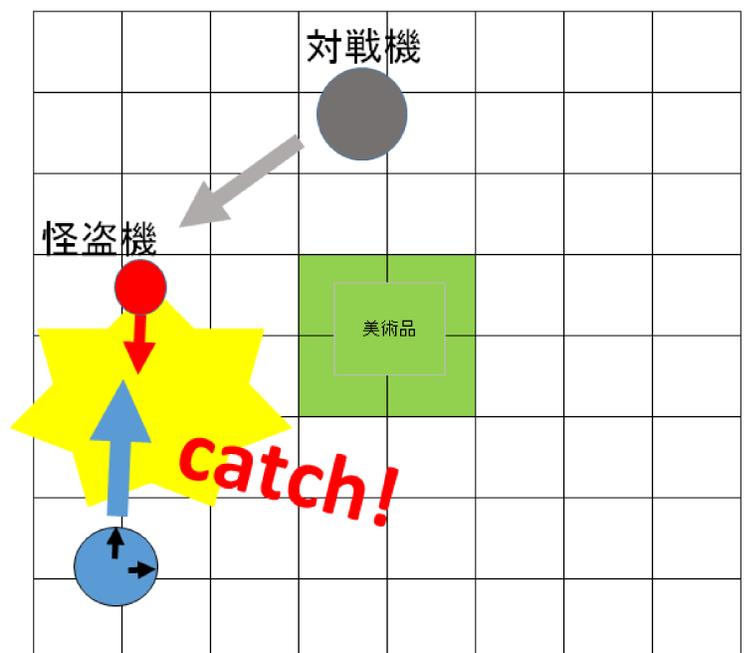
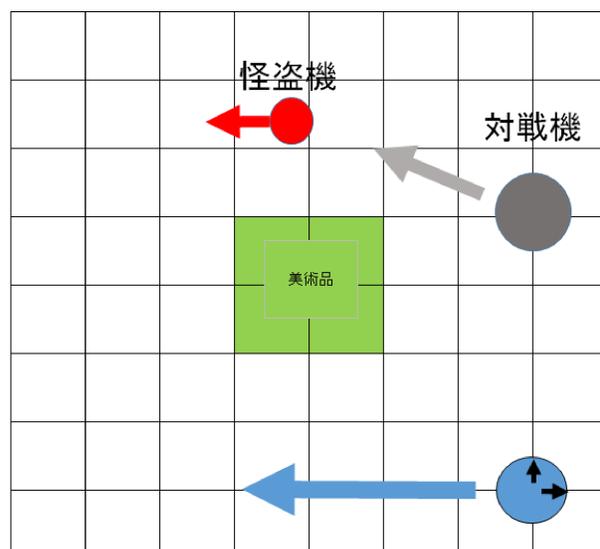
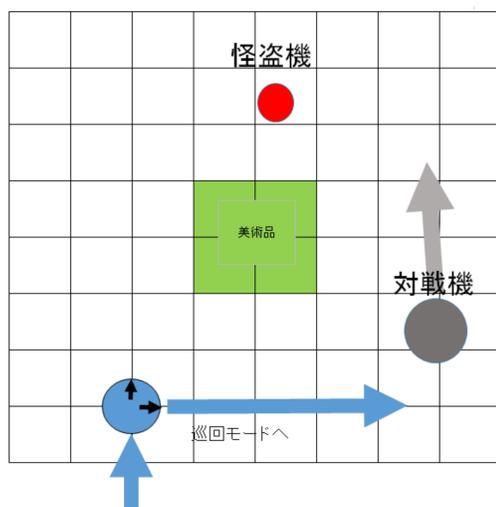
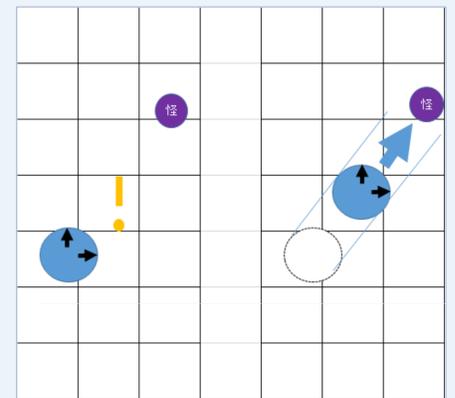


赤外線センサ

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！