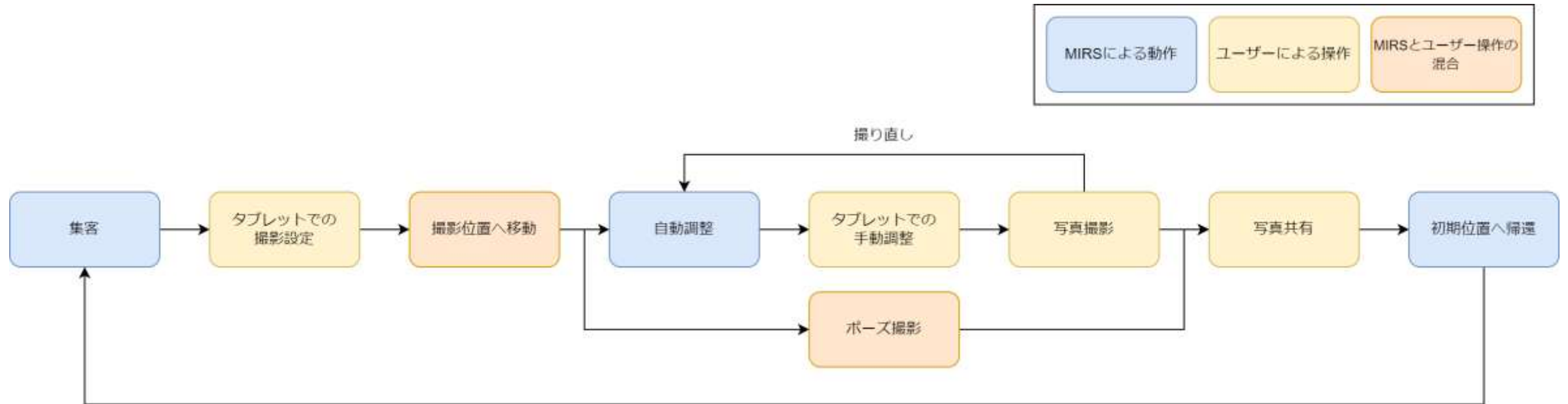


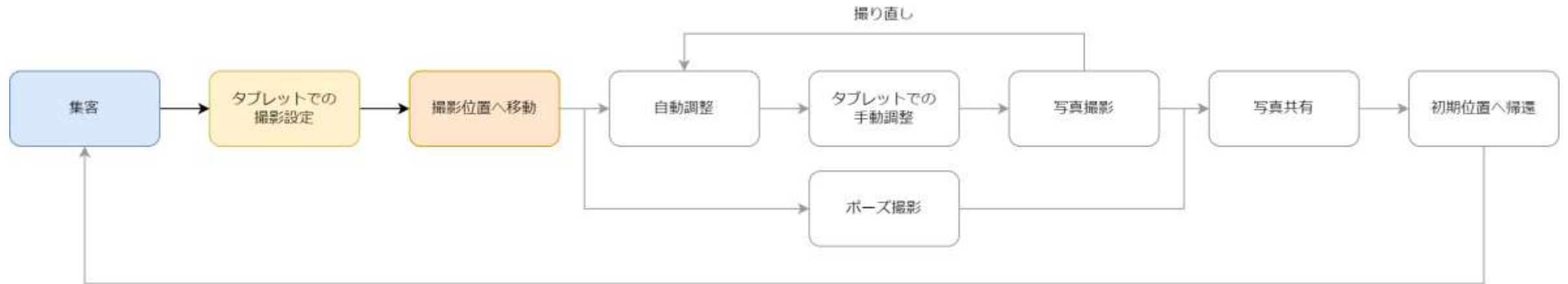
システム統合確認会議

MIRS2101 PM.武藤 楓 TL.草茅 新太

MIRSの動作の流れ



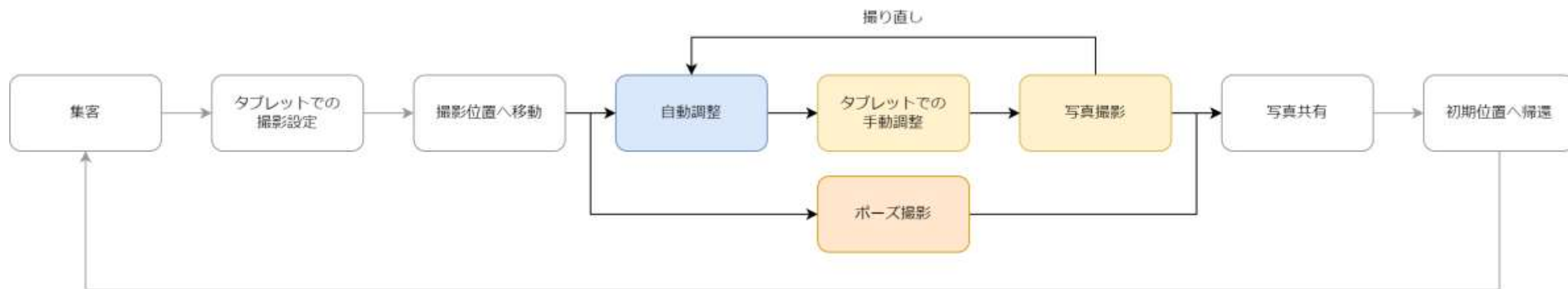
1. 集客、撮影設定、移動



1. 集客、撮影設定、移動

項目	動作シナリオ	優先度	開発状況	備考
集客	1. 近くの人の方向を向く	B	ソフト ・人検出調整中	デスクトップ環境から RaspberryPi環境への移行中
	2. 声掛けをする	B	メカ ・スピーカー未実装 ソフト ・音声ファイルの再生完成 ・声掛け用音声ファイル未実装	音声ファイルは CoeFontを用いて実装予定
タブレット操作	1. ユーザーがタブレットケースから タブレットを取る	A3	メカ ・タブレット本体8割完成 ・タブレットケース設計中 エレキ ・タッチセンサ未実装 ソフト ・タブレット用RaspberryPiのセットアップまだ ・タブレット取り出し検知未実装	タブレットは、使用するラズパイの 実装、面取り、外装がまだ
	2. ユーザーによるタブレットでの 撮影設定	B	ソフト ・タブレットとMIRSの通信完成 ・アプリ開発途中	
追尾走行	タブレットのARマーカーを追尾し、 撮影場所まで移動	B	メカ ・機体の足回り完成 ソフト ・マーカー認識完了 ・追尾できるが、まだ調整が必要	

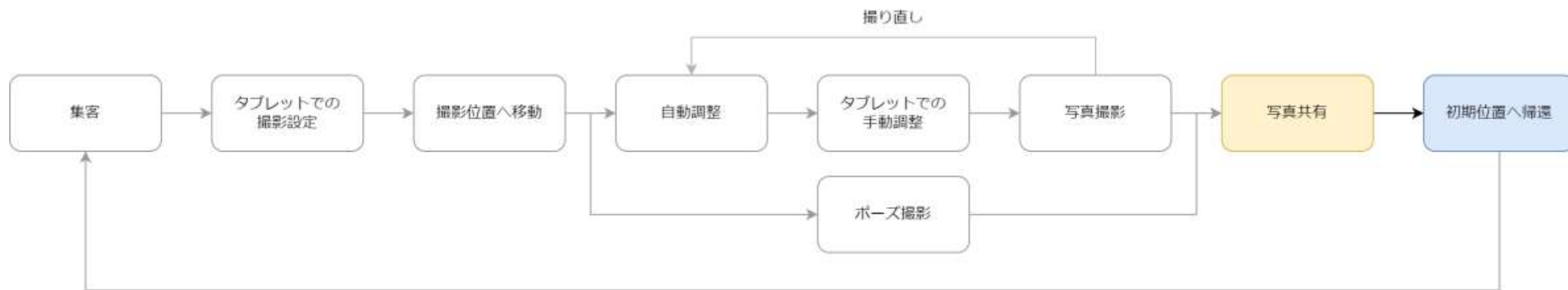
2. 写真撮影



2. 写真撮影

項目	動作シナリオ	優先度	開発状況	備考
写真撮影	1-a. 撮影位置自動調整モード 被写体を認識し、撮影位置、高さ、撮影角度を自動調整	A2	メカ <ul style="list-style-type: none"> ・昇降台完成 ・カメラ角調整モジュール完成 ・昇降機構実装中 エレキ <ul style="list-style-type: none"> ・サーボ動作テスト完了 ・カメラモジュールへの配線作成中 ・昇降用モータ試験中 ・追加の超音波センサ未実装 ・ArduinoMegaシールド未実装 ソフト <ul style="list-style-type: none"> ・人検出調整中 ・自動調整未実装 ・衝突回避未実装 	ArduinoMegaが届き次第試験を進めていく
	1-b. レクリエーションモード MIRSからランダムでポーズが出され、そのポーズとユーザーがとったポーズが一致したら写真を撮影	C	ソフト <ul style="list-style-type: none"> ・ポーズの生成未実装 ・ポーズ認識調整中 ・ポーズによる写真撮影調整中 	ソフトに余裕があれば実装
	2. ユーザーによるタブレットでの撮影位置の微調整	B	ソフト <ul style="list-style-type: none"> ・タブレットへのカメラ画像の転送完成 ・アプリ開発途中 ・タブレットからのMIRSの操作可能 	
	3. 写真撮影	A1	ソフト <ul style="list-style-type: none"> ・撮影画像をjpegで保存完成 	

3. 写真共有、自動帰還



3. 写真共有、自動帰還

項目	動作シナリオ	優先度	開発状況	備考
写真共有	Google Driveへのアップロードし、そのURLをタブレットに送り、QRコードを表示	B	ソフト ・ GoogleDriveへのアップロード完成 ・ URLの送信完成 ・ QRコードの生成完成	
自動帰還	移動経路を保存し、初期位置に帰還	B	ソフト ・ 座標計算、移動経路の保存完成 ・ 帰還動作完成、 動きがかくつくため改良中	精度の検証をする必要あり

