

# システム統合確認会議 進捗報告

項目	動作シナリオ	優先度	開発状況	備考
除草/播種	1.除草剤/種をセット	A-1	<ul style="list-style-type: none"><li>除草/播種機構完成</li><li>本体への取り付けまだ</li></ul>	・デモでは BB弾代用
	2.アプリから除草/ 播種を指示	B	<ul style="list-style-type: none"><li>指示機能完成</li><li>メインプログラムとの通信 確認完了</li></ul>	
	3.除草剤の散布/播 種を実行	A-2	<ul style="list-style-type: none"><li>除草/播種用モータの単体 試験完了</li><li>メインプログラムからの呼 び出し未実装</li></ul>	

# システム統合確認会議 進捗報告

項目	動作シナリオ	優先度	開発状況	備考
自律走行	1. マーカーを検知	A-3	・ マーカー検知可能	
	2. 障害物の有無を確認しながら走行	A-4	・ マーカー/障害物の有無に応じた状態切替可能 ・ 屋外での走行試験これから	
収穫時期の通知	収穫予定日をアプリのホーム画面に表示	C	・ 未実装	
土壌管理	1. 土壌の酸度/育てたい野菜を入力	B	・ 野菜に適した酸度のデータ収集済み	
	2. 酸度にあった野菜/野菜にあった酸度の提案	B		