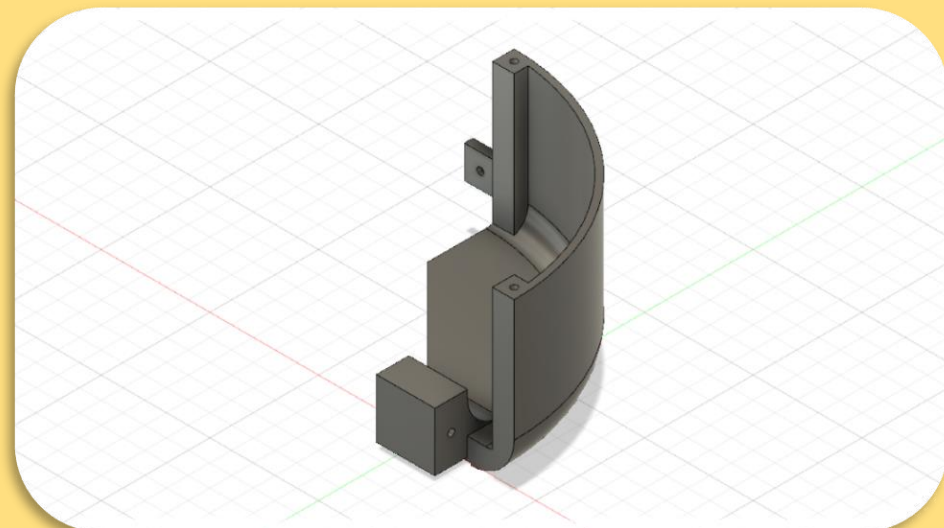
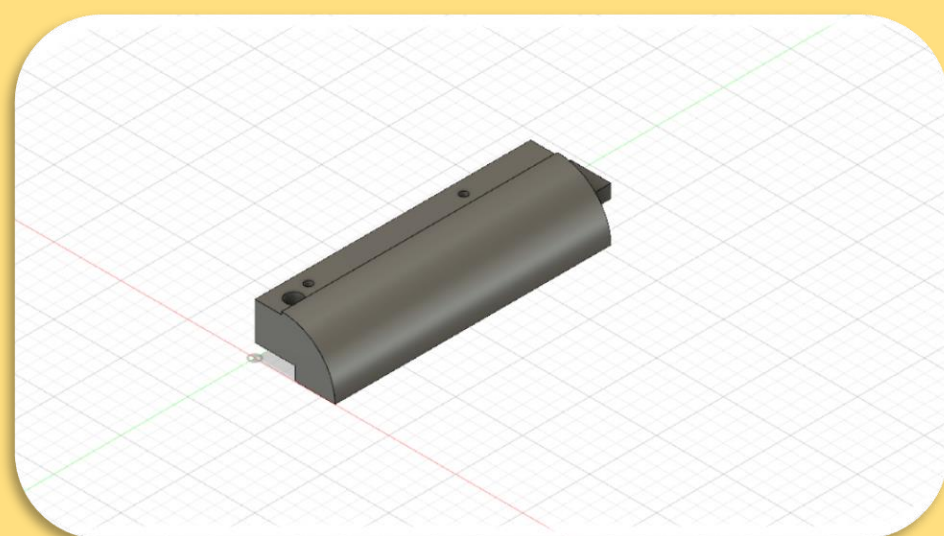


# MIRS2104 Technology Poster

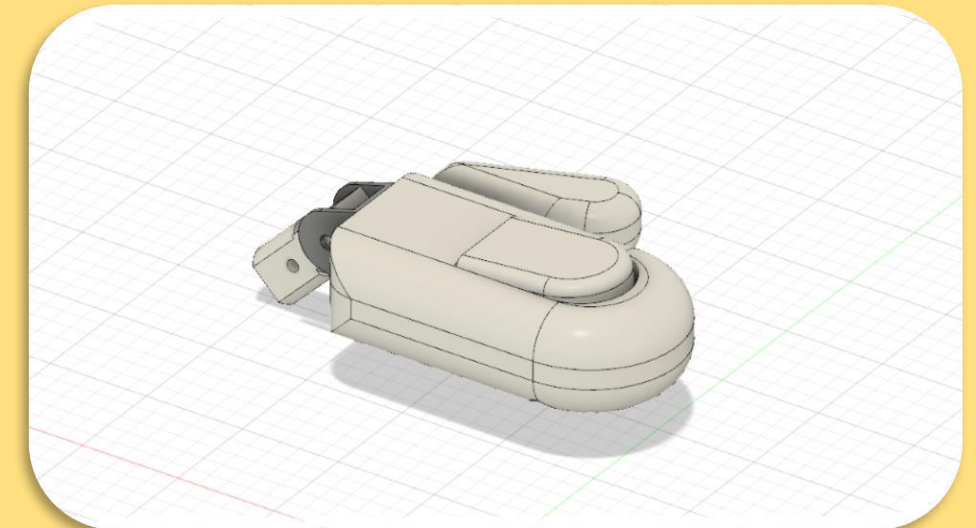
頭部3Dプリンタパーツ



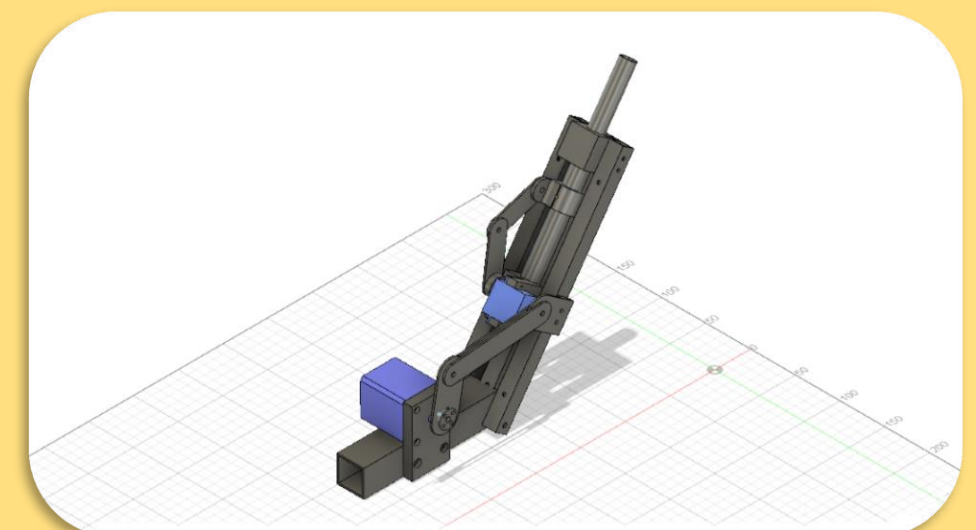
3Dプリンタフレーム



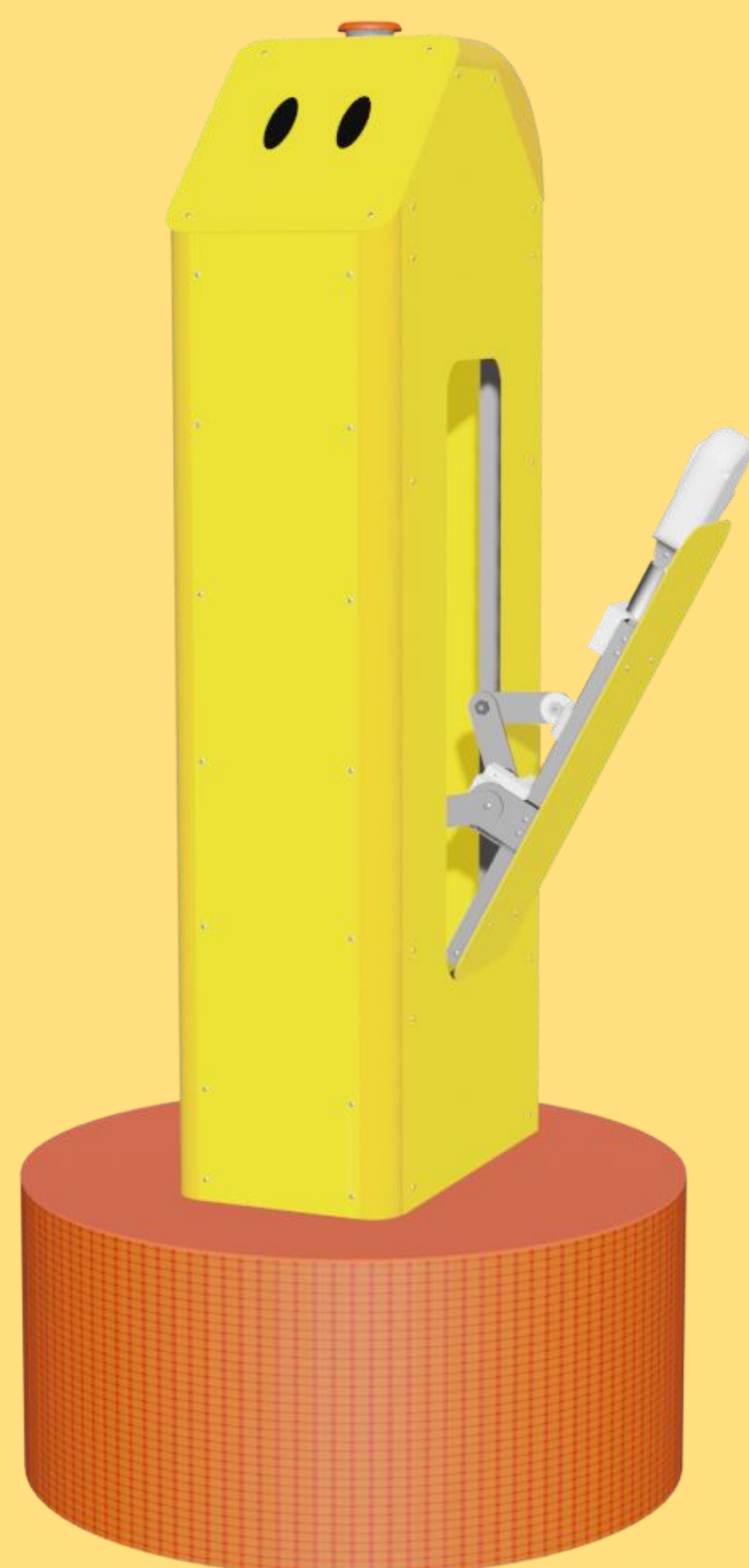
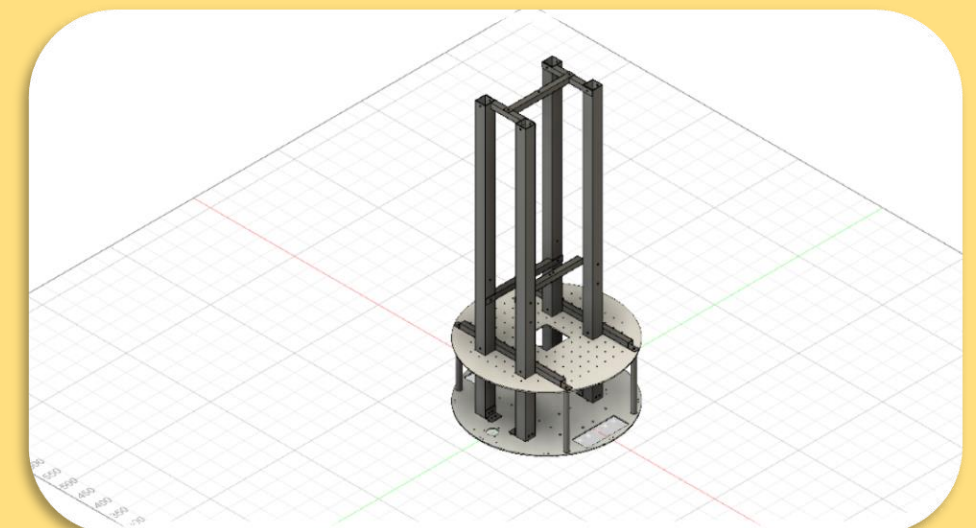
手部3Dプリンタパーツ



腕部機構



フレーム



## Soft

### LINEで操作

ユーザーはロボットに行わせたい動作をLINEでボタンを押すことで実装することが可能です。このLINEは、学校の先生や交通教室の主催者が利用することを想定しており、直感的に操作できるようなUIとなっています。

### オンライン情報参照

ロボットが逐次オンラインサーバーのデータを参照することにより上記のLINEによる操作を実現しています。また、所定のデータサーバにデータを送信できるソフトウェアを、他のアプリに組み込むことで、LINE以外からのロボットの操作も可能にしています。具体的には、Pythonのプログラムを動作させられる環境と通信環境が有れば、組み込むことが可能です。

<ソフト担当>

浅野 悠也 ・ 尾崎 優太

## Mecha

### 走行機能

タイヤの位置を標準機に対して前方下部に移動したことで数センチの段差を乗り越え可能とし道路上での走行性能を向上させました。

### 外装

標準機に拡張する形で追加したフレームは高い剛性を持ちます。使用者である子供の興味を惹きやすかつ親しみやすいデザインの外装は一部が簡単に取り外すことが可能となり整備性を確保しています。

### 腕部機構

待機時に邪魔にならない格納可能な腕部機構を目指しました。誰でも気付きやすく押しやすい位置の緊急停止スイッチは安全性を確保しています。

<メカ担当>

落合 駿 ・ 平澤 匡佑