

システム統合確認会議

MIRS2105

進捗報告

| 項目 | 動作シナリオ | 優先度 | 開発状況 | 備考 |
|--------|------------------|-----|------|----|
| 画像認識機能 | 1.カメラの映像から人の顔を認識 | A1 | 開発完了 | |
| | 2.認識した顔から笑顔を認識 | A2 | 開発完了 | |

進捗報告

| 項目 | 動作シナリオ | 優先度 | 開発状況 | 備考 |
|------|---|-----|---|-------------------------------------|
| 追尾機能 | 1. ユーザーの動きに合わせて、常に顔がカメラの画角内に来るように頭部回転機構とカメラ機構を制御する。 | A3 | 頭部回転機構のステッピングモーターの回路実装が未完。カメラ機構のみを用いた縦の角度の制御は、可能。 | 機構は組み立てずみステッピングモーターの回路作成ができ次第、すぐに開発 |
| | 2. ユーザーが移動した時、画像認識を用いてロボットがついていく。 | B1 | 未実装 | 駆動部の回路ができ次第、すぐに開発。 |

進捗報告

| 項目 | 動作シナリオ | 優先度 | 開発状況 | 備考 |
|--------|--|-----|--|----|
| 写真撮影機能 | 1. ユーザーの笑顔を認識したタイミング及びユーザー任意のタイミングでの写真撮影 | A4 | 笑顔を認識したタイミングでの撮影が可能。 ユーザーの任意でのタイミングで撮影する機能はまだ開発していない。 | |
| | 2. MIRS本体が撮影した写真をLINEに送信 | B3 | 開発済み | |

進捗報告

| 項目 | 動作シナリオ | 優先度 | 開発状況 | 備考 |
|--------|-------------------------------------|-----|--|--|
| 画面表示機能 | ディスプレイに過去にとった写真や、充電残量、明日の天気、ゲーム等が表示 | C1 | PythonのCGIを用いて、ローカルサーバーでの画面遷移と、サイトのクリック時にpythonでの、笑顔認識やライン送信機能が連続して行えることも開発済み。 | ゲームの開発は間に合わない可能性ができたので、写真をスライドショーにして表示したり、明日の天気を表示したりする便利な機能を追加していこうと思います。 |
| 衝突回避機能 | MIRS本体が移動する際、障害物や人を避けて、移動する | B2 | プログラムは完成済み。 未実装 | 駆動部の回路ができ次第、実装予定。 |

今後の開発予定

メカ

- ・ **MIRS**本体の内部の機構はほぼほぼ完成しているなので、外装の詳細設計を進める。

エレキ

- ・ まずは、回路作成を最優先。でき次第単体試験、統合試験を行っていく。

ソフト

- ・ 順調に進んでいるが、**MIRS**本体に実装できていないので、細かな部分ごとに統合試験をして、完成度を上げていきたい。