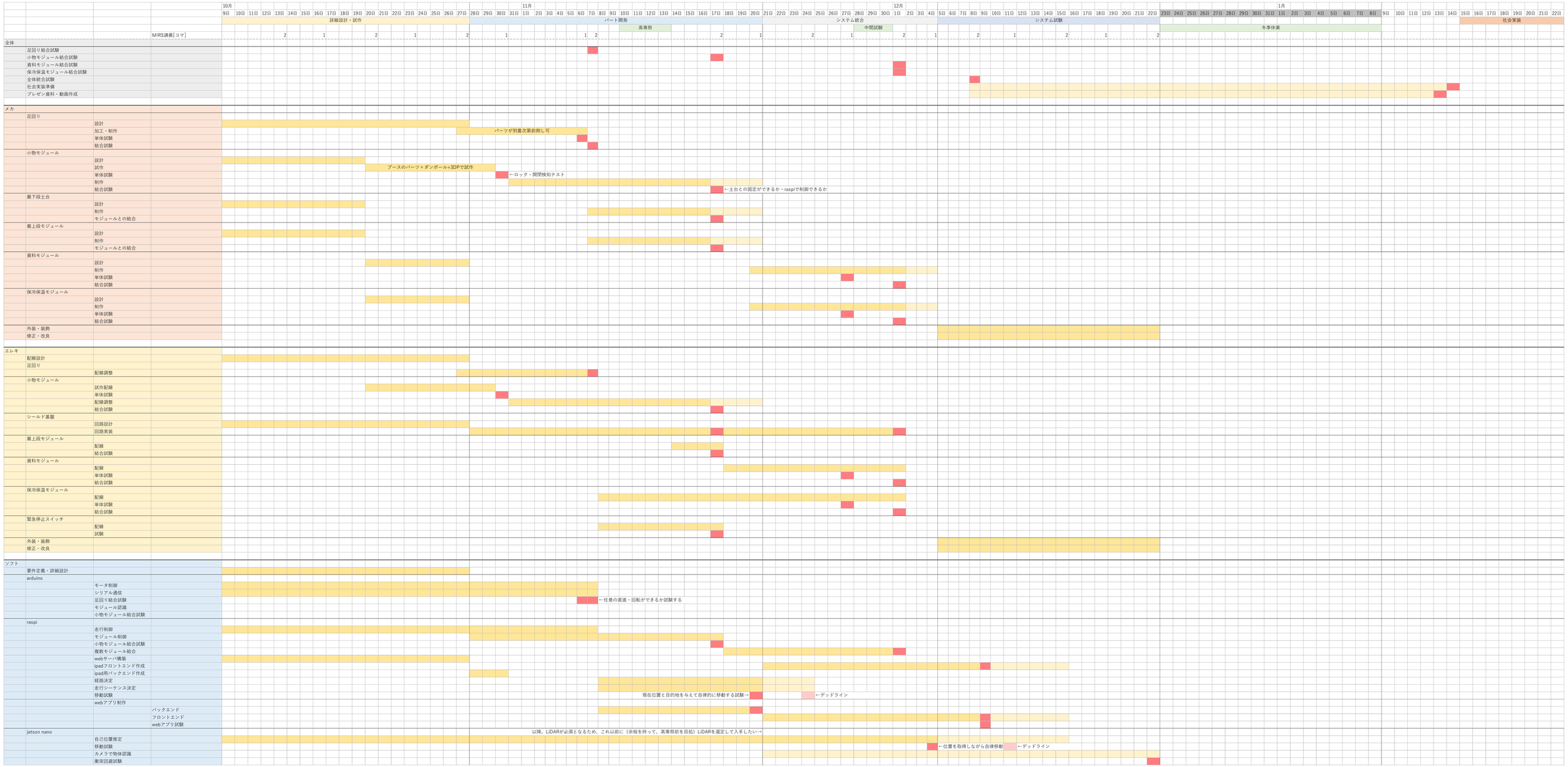
10月
11月
12月
1月
詳細設計・試作
パート開発
システム統合
システム試験
社会実装
高専祭
中間試験
冬季休業
MIRS講義[コマ]
全体
足回り結合試験
小物モジュール結合試験
資料モジュール結合試験
保冷保温モジュール結合試験
全体統合試験
社会実装準備
プレゼン資料・動画作成
メカ
足回り
設計
加工・制作
パーツが到着次第前倒し可
単体試験
結合試験
小物モジュール
設計
試作
ブースのパーツ+ダンボール+3DPで試作
単体試験
←ロック・開閉検知テスト
制作
結合試験
←土台との固定ができるか・raspiで制御できるか
最下段土台
設計
制作
モジュールとの結合
最上段モジュール
設計
制作
モジュールとの結合
資料モジュール
設計
制作
単体試験
結合試験
保冷保温モジュール
設計
制作
単体試験
結合試験
外装・装飾
修正・改良
エレキ
配線設計
足回り
配線調整
小物モジュール
試作配線
単体試験
配線調整
結合試験
シールド基盤
回路設計
回路実装
最上段モジュール
配線
結合試験
資料モジュール
配線
単体試験
結合試験
保冷保温モジュール
配線
単体試験
結合試験
緊急停止スイッチ
配線
試験
外装・装飾
修正・改良
ソフト
要件定義・詳細設計
arduino
モータ制御
シリアル通信
足回り結合試験
←任意の直進・回転ができるか試験する
モジュール認識
小物モジュール結合試験
raspi
走行制御
モジュール制御
小物モジュール結合試験
複数モジュール結合
webサーバ構築
ipadフロントエンド作成
ipad用バックエンド作成
経路決定
走行シーケンス決定
移動試験
現在位置と目的地を与えて自律的に移動する試験→
←デッドライン
webアプリ制作
バックエンド
フロントエンド
webアプリ試験
jetson nano
以降、LiDARが必須となるため、これ以前に（余裕を持って、高専祭前を目処）LiDARを選定して入手したい→
自己位置推定
移動試験
←位置を取得しながら自律移動
←デッドライン
カメラで物体認識
衝突回避試験