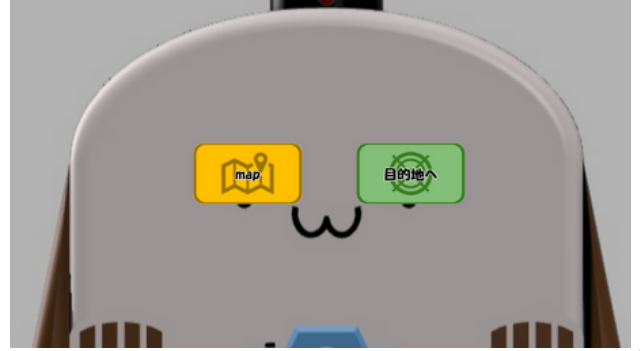


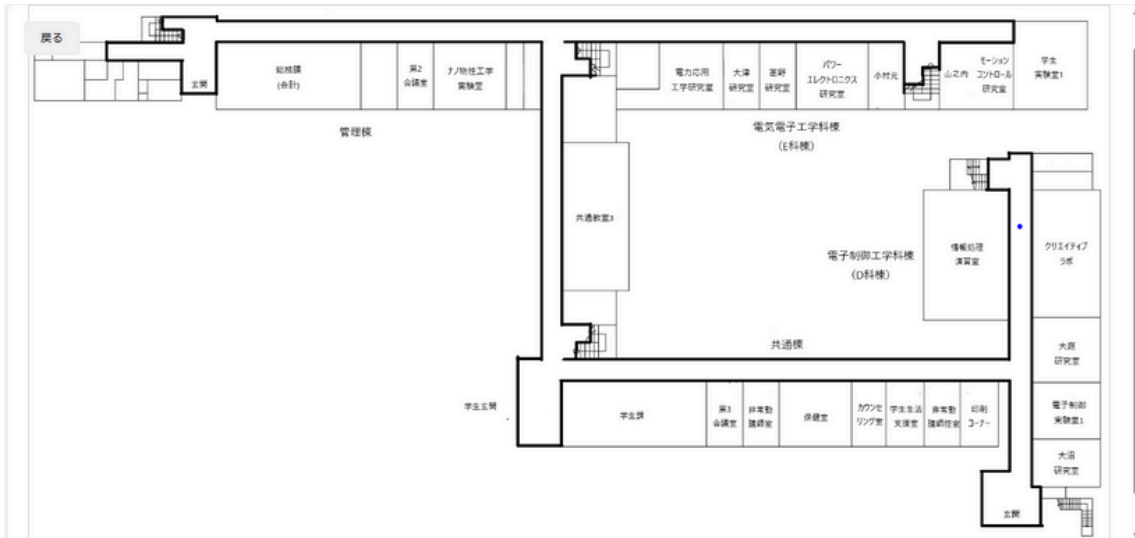
MIRS2402 KBin project Webアプリ使い方

タブレット側での使い方

- ①待機画面中において「map」か「目的地へ」を選択する
- 施設の構造を知りたい場合
→ 「map」 選択
- 目的地案内をしてもらいたい場合
→ 「目的地へ」 選択



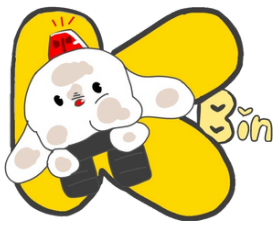
「map」 を選ぶと下のような施設の構造図が表示される



- ②目的地を選択し、道案内をしてもらう
- Webアプリの待機画面の「目的地へ」を選択することで単一目的地の選択が可能になり、目的地を設定すると、機体の自律走行が始まり、道案内をする



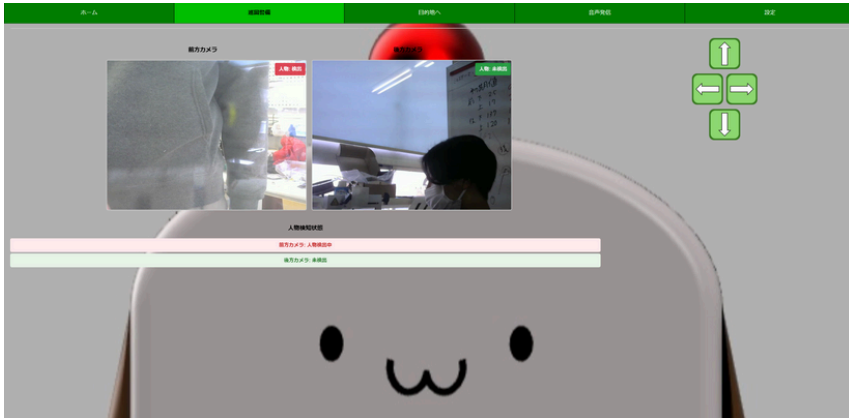
巡回ルートを選択可



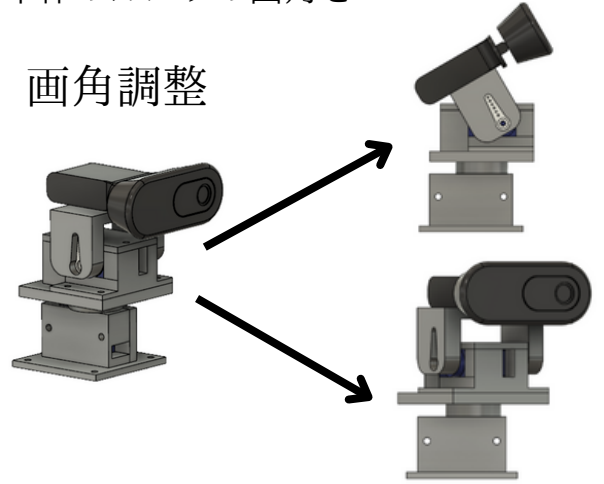
MIRS2402 KBin project Webアプリ使い方

管理PC側での使い方

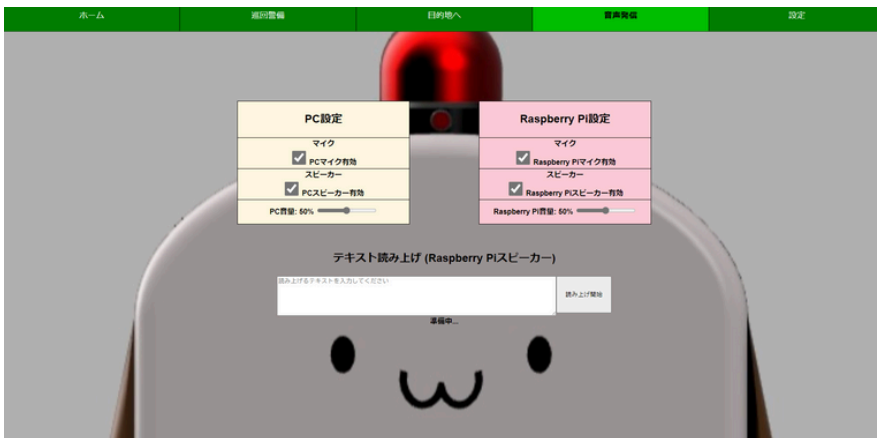
①施設内を巡回警備中にWebアプリ上のタブの「巡回警備」を押すと、画面が切り替わり、機体本体についている2台のWebカメラの映像をリアルタイムで見ることができる。また、カメラ映像中の人検知の結果も確認することができる。この画面中では、矢印のアイコンを押すことで、機体本体のカメラの画角を遠隔で操作・調整することが可能。



画角調整



②Webアプリ上のタブの「音声発信」を押すと画面が切り替わり、管理PCと機体本体についているスピーカー・マイクの音声設定の変更（マイク・スピーカーのON・OFF、音の大きさ）が可能。また、管理PC側から文章を入力し、「読み上げ開始」を押すと入力した音声を機体本体のスピーカーに読み上げさせることも可能



③Webアプリ上のタブの「目的地へ」を押すと、画面が切り替わり、管理PCからタブレットでの操作と同様に施設内の道案内や複数ある巡回ルートを選択可