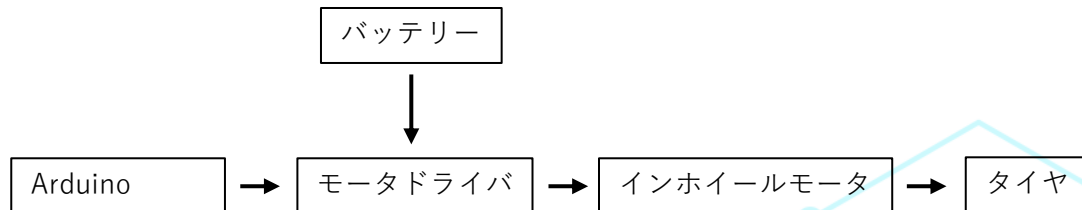


受付・案内ロボットの 製作・開発

原理

・タイヤ

Arduinoをインホイールモータに接続しタイヤを回転させる。
このとき、Arduinoがモータを直接回すには電力が足りないため、バッテリーと12Vのモータドライバを利用し、インホイールモータに接続しタイヤを回転させる。



・ディスプレイ

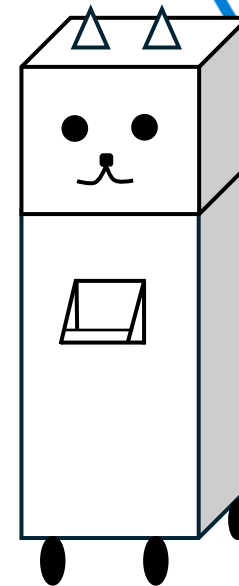
htmlを使って地図を表示させ、cssで見た目やデザインを整える。

・音声

jsを使い、各場所の案内を行う。

・本体

土台はアルミフレームで固定し、同体・頭はワイヤーネットで囲って上から布で覆い、耳は段ボールで作成する。



MYK(マイカ)

★ 目標 ★

ディスプレイにマップ（地図）を表し移動しながら音声で案内するロボット