

ライントレーサーの制御を応用した

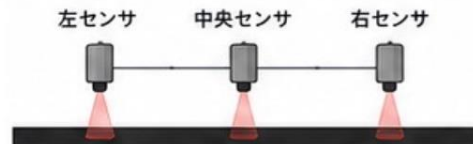
全自動案内ロボットの研究



研究の目的

ライントレーサーのシンプルな制御を応用して、誰でも使える全自動案内ロボットを実現する。

ライントレーサーの仕組み



ラインの位置を検出してモーターを制御し、ラインに沿って走行

ロボットの特徴

- ・ラインに沿って走行し、目的地まで案内
- ・音声と画面でわかりやすく案内
- ・障害物を感知して安全に回避
- ・シンプルで使いやすい