

NOKAIDAI NOW

9/23 (祝)

今年最後のオープンキャンパス行いました！

R6Vol.12



機能的なデザイン・優れた性能



温度計測

センサはDHT22を使用し、10°Cインクリメントで10分刻で測定する。データは定期的に取得され、単位変換も行った温度ROSメッセージとしてPCで表示される。

床裏マッピング

専用センサとして、超音波LiDARを使用した。LiDARの出力はROS-UARTによりロボットで取得したデータをPCで表示する。PC側で生成した地図をGUIより確認する。

GUI

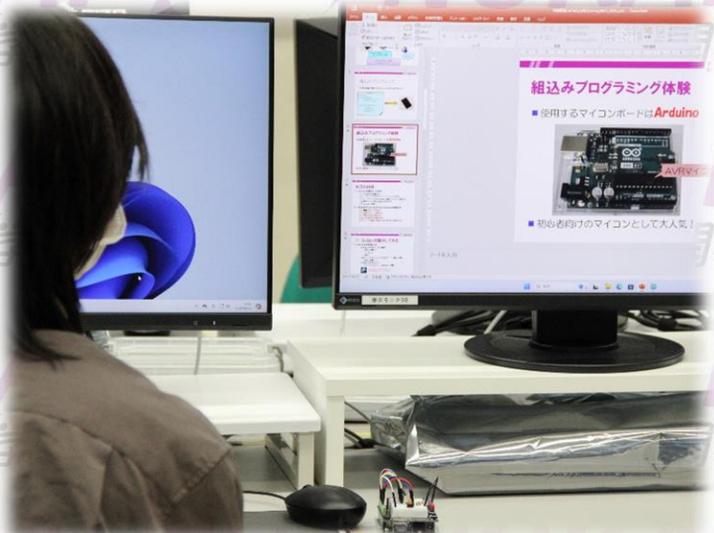
ボタンクリックでの操作を使用した。ボタンクリックによる操作を行う。操作を行う。操作を行う。

建築物床下探査ロボット

Gle-gle



電子情報技術科卒業制作
建築物床下探査ロボット



電子情報技術科 体験授業
組込みプログラミング

