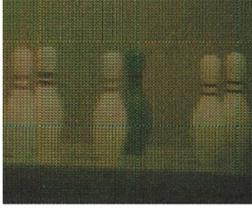


情報電子工学科 学会発表

【発表者について】○は発表者

学会名	第28回日本産業技術教育学会関東支部大会
演題名	自律型ロボット設計上におけるmyRIOとEV3の特徴と比較 - ARC大会用ロボットの設計上の改善法 -
発表者	○大関友博[1]、蓮田裕一[2]、波江野勉[2]、尾崎慶悟[1]、大森康司[2] [1]帝京大学理工学部 学部生 [2]帝京大学理工学部
内容	myRIO関係のロボット教材やテキストが極めて少なく、ネットブログ以外、見当たらないことがWorld Robots Olympiad(WRO)競技人口の維持継続を妨げている。本研究では自律型ロボットの設計上におけるmyRIOとEV3の特徴をもとに、WRO大会用ロボットの設計上の改善法を報告した。また、myRIOの基本的な取り扱い説明を示し、日本NI社との連携による教材の紹介と普及への取り組みを提案している。
関連画像	<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;">  <p>(a)EV3+NXT Cam</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>(b)myRIO +USBカメラ</p> </div> </div> <p>NXTとMyRIOを用いたピンの画像認識</p>