

モノを動かすソフトウェア

~Embedded System~

Group A 川路正聡
Masatoshi Kawaji
高橋号
Go Takahashi

佐藤卓也
Takuya Sato
浅川英之
Hideyuki Asakawa

Group B 稲川雄亮
Yusuke Inagawa
佐々木広太
Kouta Sasaki

伊藤大樹
Hiroki Ito
薬袋雄也
Yuya Minai

若松雅孝
Masataka Wakamatsu
今井美穂
Miho Imai

概要 outline

自律制御を行うシステムを開発し、組み込みシステムに必要なハードウェア・ソフトウェアの基礎知識から応用技術までを習得した。

We developed a robot car and learned a method for developing an embedded system with this development.

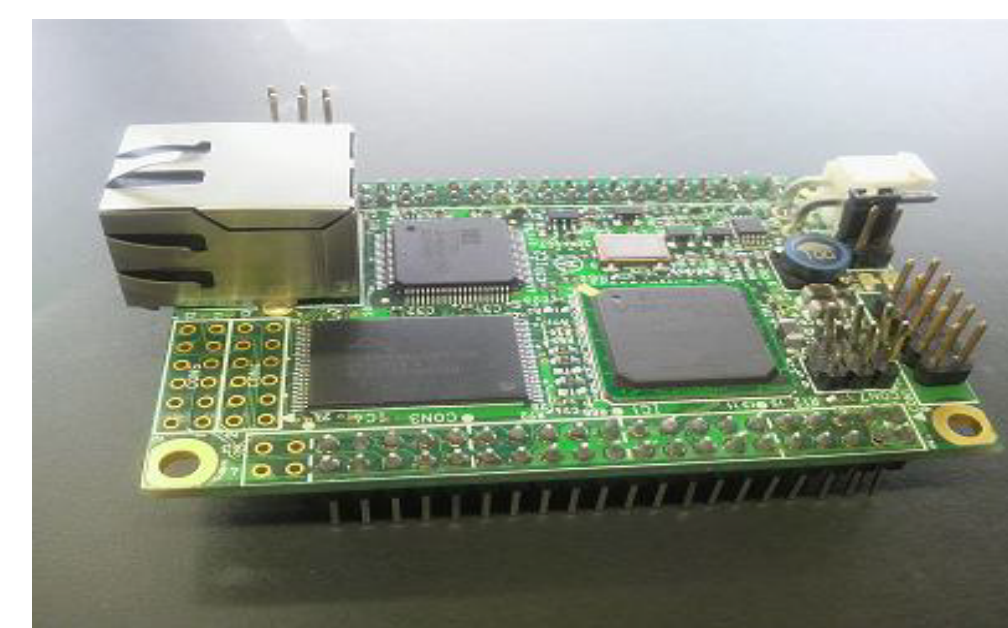
フローチャート flow chart

カメラから読み込んだ画像を PC で処理し、環境の情報を得る。その情報を FPGA*1 を搭載したマイコンボード*2 に送り、ロボット車を制御する。

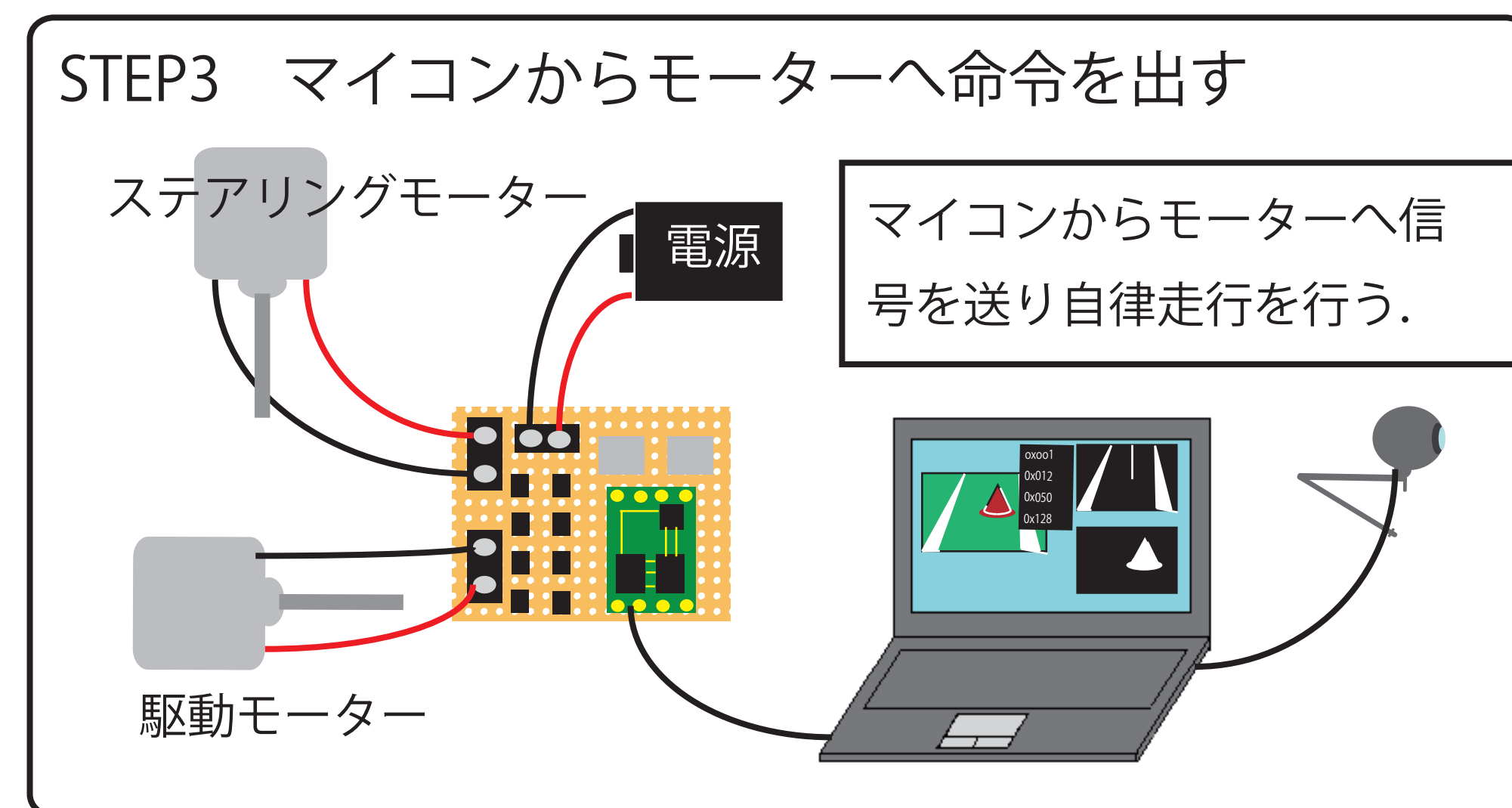
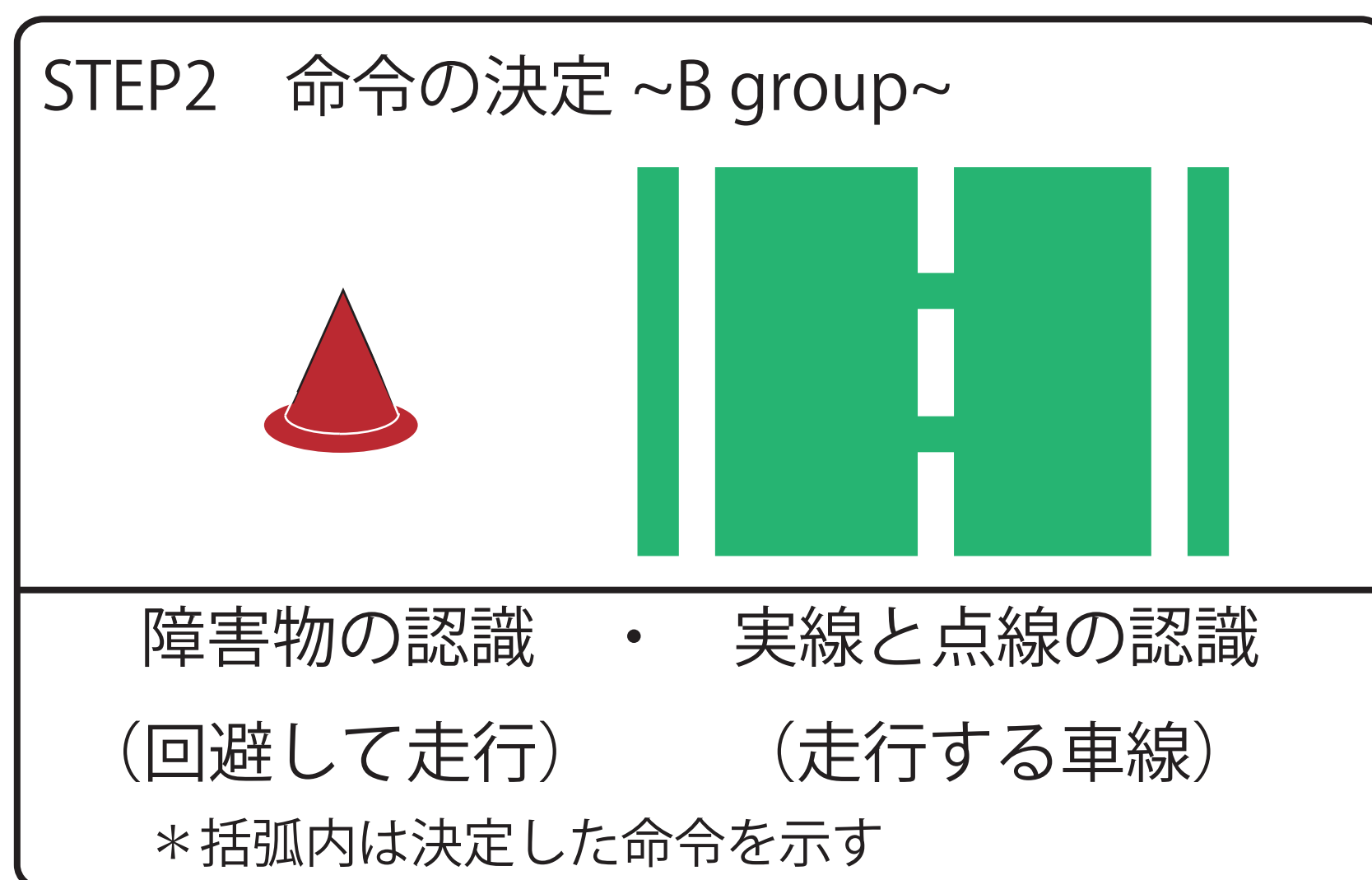
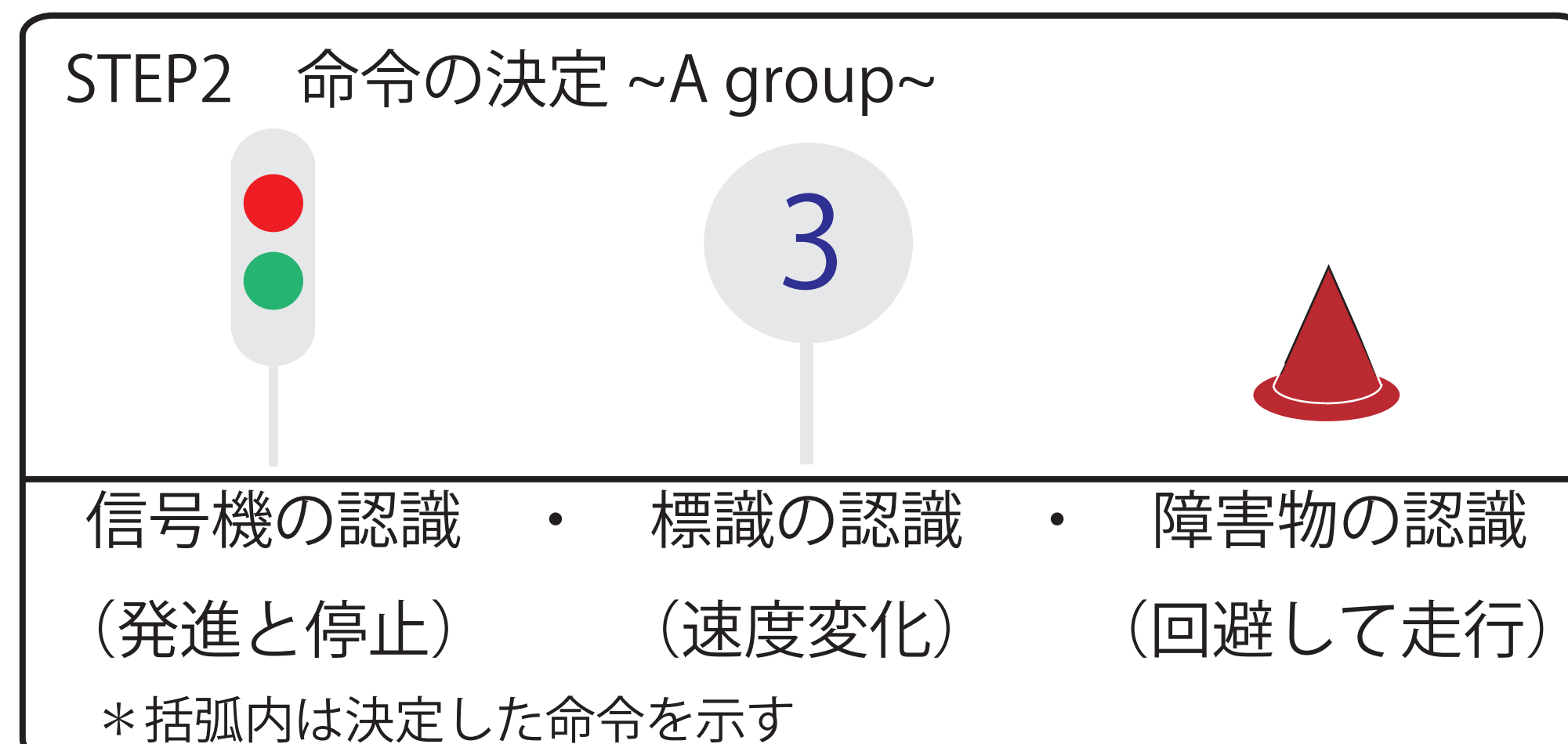
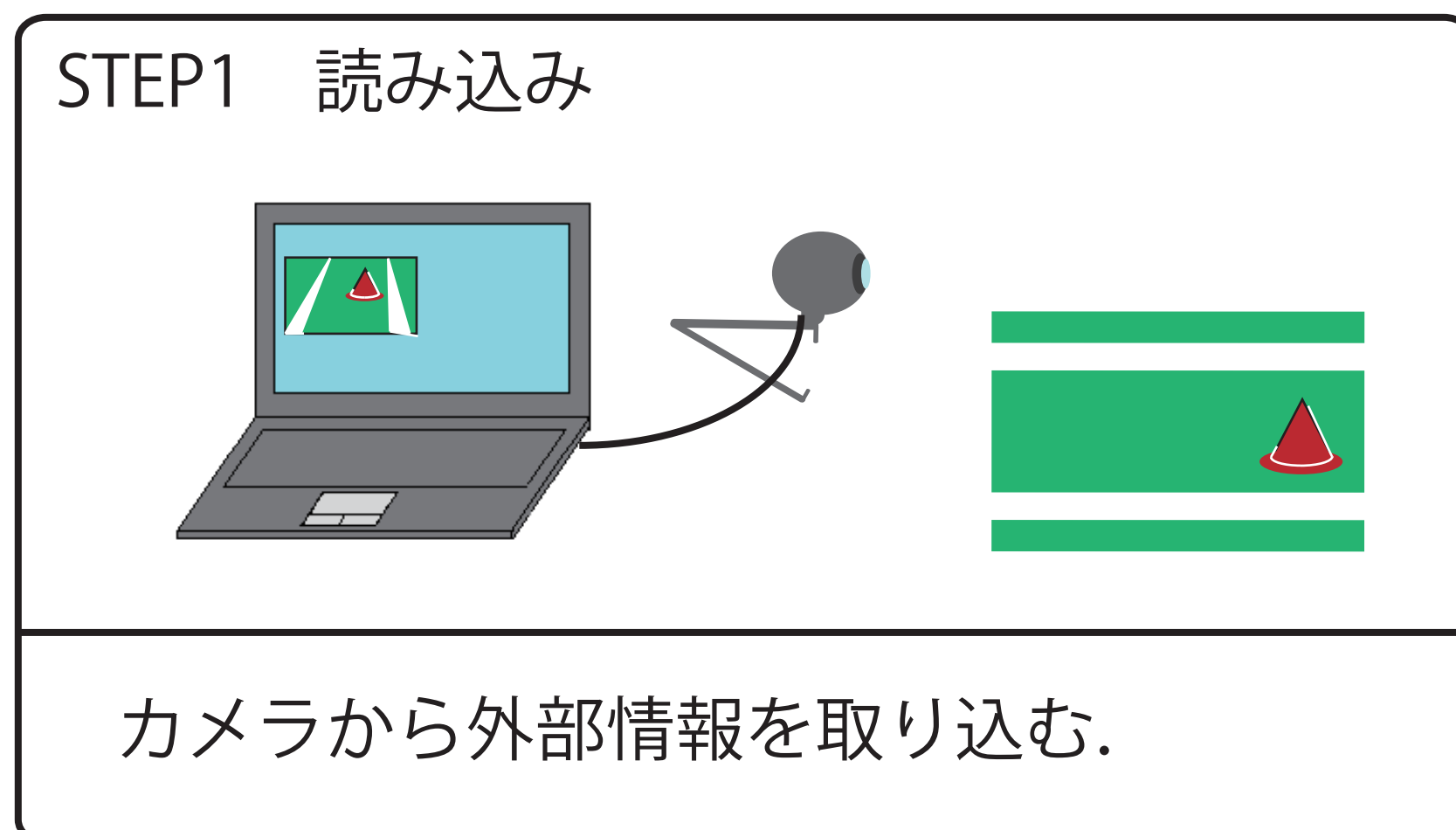
*1. デジタル論理回路をプログラム可能 *2.C 言語でソフトウェアの開発が可能

The PC gets an image data sequence from the camera to get some information from the environment. The information is sent to the micro-computer board*2 with FPGA*1 that controls the robot car.

*1.Field Programmable Gate Array *2.We can develop software with C language



マイコンボード：SUZAKU-V



車体構造 structure of car

