

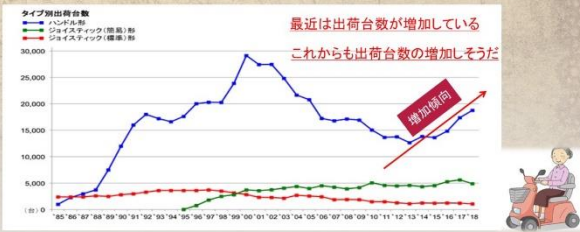


# あったらいいな こんなロボット ～ぶつかRUN1号～

2019年12月21日(土)  
高岡市立〇〇小学校4年  
〇本 〇希



## 2. 現状 シニアカー出荷台数



## 4. ロボットで実現すること



### ぶつかRUN1号



- ① 障害物を検知したら自動で止まる  
超音波センサーを利用
- ② 音声で操作(止めること)ができる  
音声センサーを利用
- ③ 安全に目的地へ到着できる  
カラーセンサーを利用(光センサー)



## 目次

1. このロボットを作ろうと思ったわけ
2. 現状
3. 安全に利用できるシニアカーに必要なこと
4. ロボットで実現すること
5. 期待できる効果
6. まとめ
7. ぶつかRUN1号の仕様
8. おわりに



## 2. 現状 事故原因&件数



## 5. 期待できる効果



人や物への**衝突事故を減らす**ことができる  
免許返納後も**安全に利用できる移動手段**になる



## 1. このロボットを作ろうと思ったわけ



高齢者が運転操作を誤って事故を起こしてしまうニュースを見ることが多い

みんなが安心して生活できるようにしたい

高齢者が誤操作しない乗り物が必要

高齢者の免許返納で利用が増えるシニアカー(電動車椅子)



安全に利用できるシニアカーとは？



## 3. 安全に利用できるシニアカーに必要なこと



事故を未然に防ぐために必要なことは

人や物を発見して**安全に止まること！！**



## 6. まとめ

### 感想

- ・ 事故原因と件数を調べてわかりやすい資料を作るよう工夫した。
- ・ センサーが思ったとおりに認識してくれなくて調整が大変だった。
- ・ 初めてPowerPointを使って資料を作ることができて楽しかった。

### 今後、追加したい機能

- ・ 段差があるところでも転倒しない機能
- ・ 信号機を認識する機能
- ・ AI(人工知能)と話せる機能



## 7. ぶつかRUN1号の仕様

- ① 黒いラインに沿って目的地まで移動する。
- ② 黒いライン上の障害物との距離が20cm以下になると自動停止する。
- ③ 黒いライン上の障害物との距離が20cm以上になると再始動する。
- ④ 目的地に到着すると自動停止(プログラムが終了)する。
- ⑤ 大きな声で「生まれ!」「あぶない!」と発声すると自動停止(プログラムが終了)する。



## 8. おわりに

今回センサーを使って「ぶつかRUN1号」で実現したことは、新しいことではなく、すでに世の中で使われていることです。でも、利用する分野やセンサーの組み合わせを変えると、もっと役に立つロボットを作ることができると思います。これからも・・・。

**誰かが困っていることを解決できるロボット作りに  
たくさんチャレンジしたいです!!**

これで「ぶつかRUN1号」の発表を終わります。



## ～説得力のあるプレゼンにするには～

### 1. きっかけ

### 2. 現状分析・問題点

### 3. 必要な機能

### 4. このロボットでできること

### 5. 期待できる効果

### 6. 実演（ここまではできました）

↑完璧じゃなくていい。

### 7. まとめ この後、ここをもっと改善していきますよ! アピール **※著作権に注意!**