

仕様書

1. システム概要

スマホ内蔵モーションセンサ（9軸センサ）データ及び、スマホ内蔵TOFカメラ画像から得られる物体までの距離データをPCにリアルタイム無線伝送し、ロボティクス研究室既存システム（PCマウスによるRWC操作システム）との統合・連携を行うためのサンプルコード

2. システム要件

(1)開発環境・スマホ機種

PC側（ロボティクス研究室既存システム）：WIN Visual C++

スマホ側：アンドロイド

(2)データ伝送要件

①9軸センサ全てあるいは任意の組み合わせ（プログラムソース内での選択）での伝送を可能とすること

②連続計測・伝送あるいはスマホ画面内クリックによる計測・伝送停止を可能とすること

(3)スマホアプリ機能とスマホ画面デザイン

①操作ボタンの実装（右クリック・左クリック・リセットなど）

②センサデータの画面表示

③センサデータの送信機能

(4)ロボティクス研究室既存システムとの連携要件

スマホ内蔵センサデータを、ロボティクス研究室既存システム（PCマウスによるRWC操作システム）

プログラム中のRWC用アクチュエータの指令値に相当する変数に入力する

3. 納品物

サンプルコード、取扱説明書、スマホ本体、開発環境一式

4. 納入期限

2022年3月15日

5. 運用・保守要件

(1)納品されたシステムの本学での継続開発において、適宜技術サポート・アドバイスをを行うこと

(2)本開発と並行して本学独自に実施するXAMARINをベースとするRWC用スマホアプリ開発において、適宜技術サポート・アドバイスをを行うこと