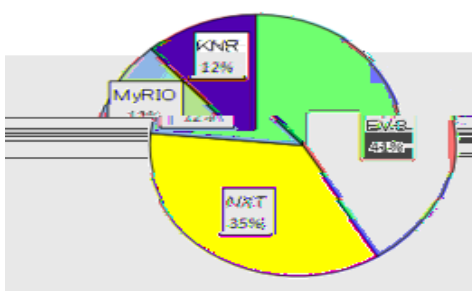


	9 WRO
	Advanced Robotics Challenge
[1]	<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">[1]</div> <div style="text-align: center;">[2]</div> <div style="text-align: center;">[2]</div> </div> <div style="display: flex; justify-content: center; align-items: center; margin-top: 10px;"> <div style="text-align: center;">2</div> <div style="text-align: center;">[2]</div> </div>
	<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> WRO 13 WRO2016 </div> <div style="display: flex; justify-content: center; align-items: center; margin-top: 10px;"> EV3 myRIO KNR </div>
	<div style="text-align: center;"> <h3>3 CPU機器の選択</h3> <h4>3-1 上位17チームの機器の選択</h4> </div> <div style="display: flex; align-items: center; justify-content: center; margin-top: 10px;">  <div style="margin-left: 20px;"> <p>EV3, NKTの使用割合が多いのは、これまでの大会でEV3とNKTが多く使われていた実績と、WRO2014ではNKTとMyRIOの使用のみが許可されていたためと考えられる。</p> <p>優勝及び準優勝を獲得した台湾チームのロボットはKNRで画像処理を行い、ボールの位置を捉えていた。倒すと5点が加えられる緑の位置を画像解析で認識し、確実に倒している。</p> <p>カメラを搭載してピンの種類・位置情報を認識する機能はMyRIO, KNRが優位である。</p> </div> </div> <p style="font-size: small; margin-top: 10px;">図5 WRO2015上位17チームの使用機器割合のグラフ</p>