## 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17回計測自動制御学会 システムインテグレーション部会講演会(SI2016)
演題名	つくばチャレンジ2016における屋外自律移動ロボットProgress-i MK-IIの開発 (予稿:1B3-5、 pp.126-127、 2016)
発表者	○横松 秀康、井元 智晶、山根 健
内容	For Tsukuba Challenge 2016, we are developing an autonomous mobile robot "Progress-i MK-II" using a robot platform i-Cart mini, mobile robot programming toolkit (MRPT) and robot operating system (ROS). In this year, we try to develop a module for road surface pattern classification using a selective desensitization neural network.
関連画像	W:52cm×L:60cm×H:80cm, 12kg Mouse Computer LB-C3005-SSD 制御用コンピュータ  Hokuyo UTM-30LX-EW 障害物回避用測域センサ  Hokuyo URG-04LX 路面用測域センサ  Adafruit Ultimate GPS GP5-アンテナ  Adafruit Ultimate GPS GP5-アンテナ  Adafruit 10-DOF IMU Breakout 加速度・ジャイロ・地磁気センサ  NVIDIA Jetson TK1 国像処理用コンピュータ  第番撮影用RGBカメラ  T-frog +Cart mini ロボットプラットフォーム  図1: ロボットの内部構成  図2: 未学習コースにおける認識結果