



Shibaura Institute of Technology

Design of Social Information Network Systems Laboratory

発表番号29:

多重複合センサネットワークによる 自立走行小型マシンのロバスト性向上

芝浦工業大学

Shibaura Institute of Technology

社会情報ネットワークデザイン研究室 Design of Social Information Network Systems Laboratory

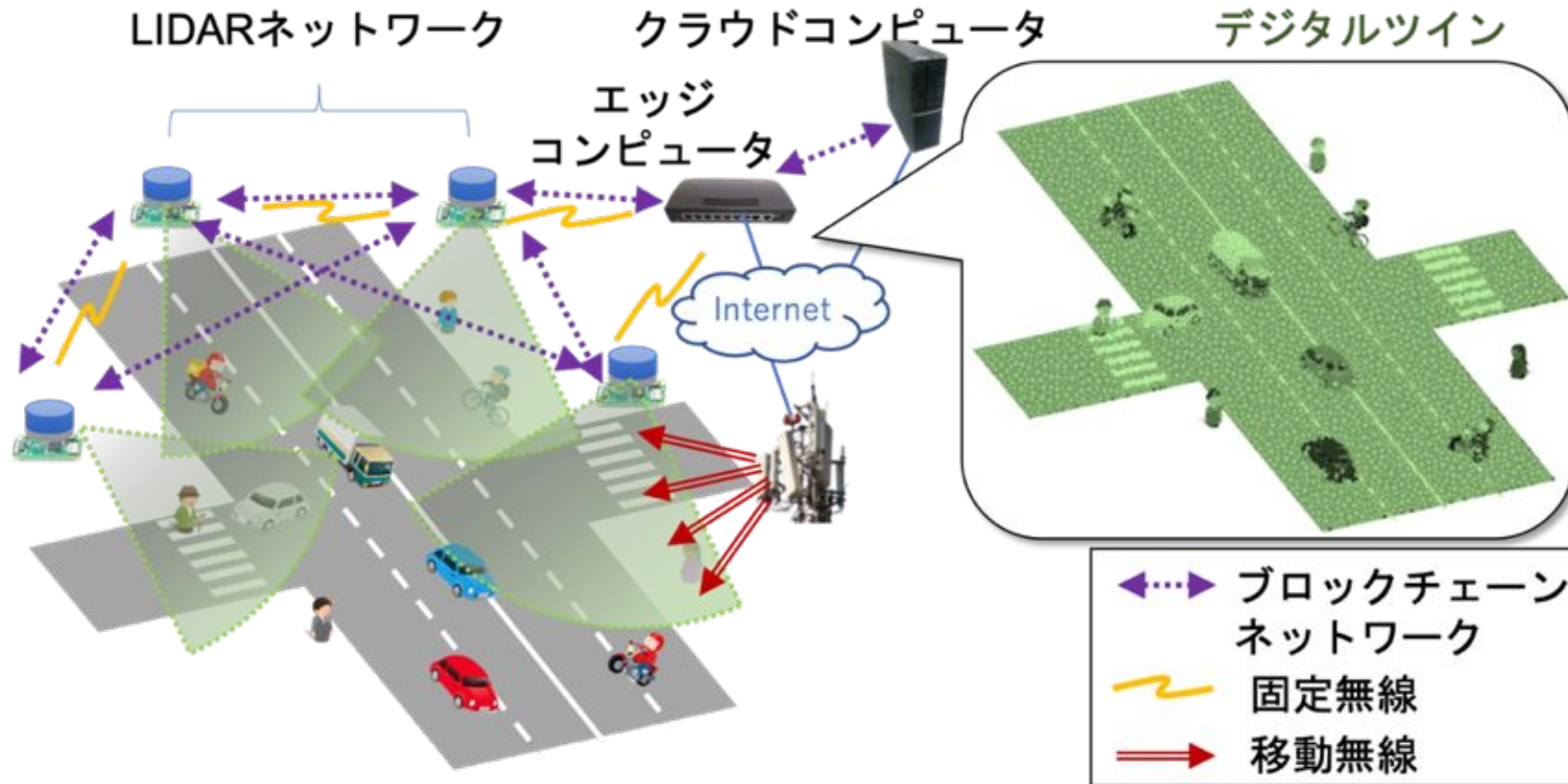
和合雅輝, 秋山 久遠 Masaki WAGO, Kuon AKIYAMA

指導教員 新熊 亮一 Supervisor Ryoichi SHINKUMA



研究背景・目的

スマートモニタリングのための3Dセンサネットワーク



実験内容・実験参加者

● 提案システム

センサが機能停止の状態でも自律移動を可能にする

デジタルツインを提供する多重複合センサネットワーク

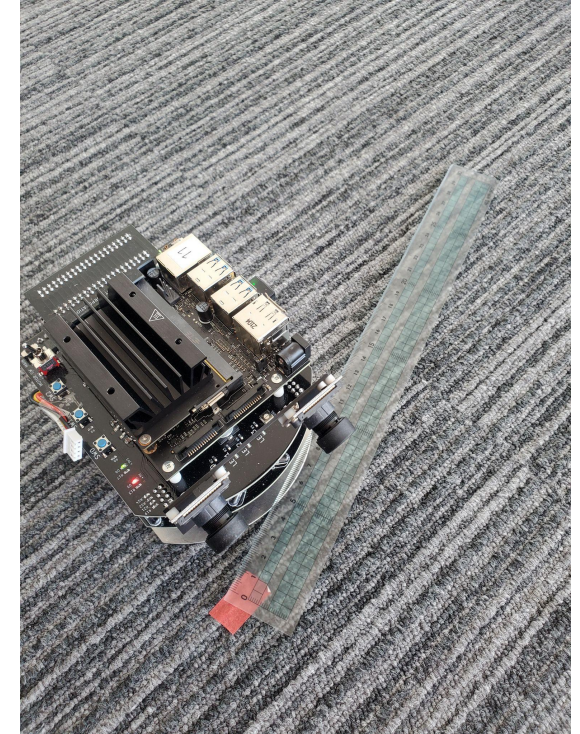
● 実験内容

複数台のセンサを持たない小型マシン(RT Jetson Nano Mouse)を使用

小型マシンはマップのみの情報に基づき、障害物を避けながら走行

● 実験シナリオ

1. 小型マシンはマップをサーバから受け取る
2. 小型マシンはマップの情報に基づき走行する



RT Jetson Nano Mouse

<https://rt-net.jp/products/jetson-nano-mouse/>

実験結果



実験の動画がご覧いただけます

(YouTube リンク)

<https://youtu.be/kLySgvd5eIY>

