

<p>学会名</p>	<p>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)</p>
<p>演題名</p>	<p>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)</p>
<p>発表者</p>	<p>○横松 秀康、井元 智晶、山根 健</p>
<p>内容</p>	<p>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.</p>
<p>関連画像</p>	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>図1: ロボットの内部構成</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>図2: 未学習コースにおける認識結果</p> </div> </div>