ROSでロボットを簡単制御

～ ROSによる自律走行搬送ロボットの制御技術 ～

この技術のメリット

- **ロボットシステムの開発効率が飛躍的に向上**
- **機能（認識・判断・動作）ごとの開発が容易**

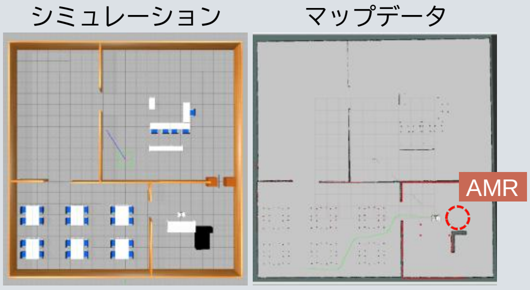
課題（背景）

- 近年ROS（Robot Operation System／オープンソフトウェア）を使ったロボット制御が広く普及
- 企業から「ROSで自律走行搬送ロボットを制御したい」との支援要望あり

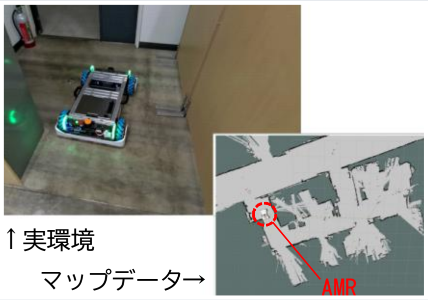
概要

- ROS開発環境や3次元ロボットシミュレータの導入・使用方法、エラー対処方法などの導入支援
- 測域センサ（LiDAR）を用いた自律走行制御や、パラメータチューニング方法などの支援

ROSを使用した開発環境の導入解説



ロボットシミュレータを使用した制御パラメータチューニング



実環境における測域センサ（LiDAR）を使用した自律走行試験

企業様へのご提案

- **ROSを使ってロボット開発を効率化しませんか？**
- **導入部からわかりやすく説明・支援させていただきます**

詳しい技術支援報告

お問合せ

産業システム部　機械システムグループ