

令和 3 年度 卒業論文
移動ロボットの自己位置推定を可視化する
AR アプリケーション

中村颯太
Chiba Institute of Technology

2022 年 2 月 x 日

謝辭

目次

謝辭	iii
第 1 章 序論	1
1.1 背景	1
1.2 先行事例	1
付録 A Appendix is 何?	3
参考文献	5

第 1 章

序論

1.1 背景

人間の操作を必要としない自律移動ロボットに対して期待が高まっている。

自律移動ロボットの基本的な技術の 1 つに自己位置推定の技術がある。

自己位置推定の研究では, 自律移動ロボットがセンサーなどからどのような情報が得られているのか、またその情報から自己位置推定の結果であるパーティクルをどのように予測しているかを Rviz などのモニタリングツールをつかって観察する必要がある。そのため, 実験時に観察者は屈んだ姿勢でロボットの追跡をしつつ、

1.2 先行事例

1.2.1 AR ロボットコントローラ

[鈴木 19]

1.2.2 AR マーカーを用いた手法

付録 A

Appendix is 何?

付録です。

参考文献

- [鈴木 19] 鈴木 勇 矢. A R ロ ボ ッ ト コ ン ト ロ ー ラ ー, 2019.
 <https://youtu.be/10RygjfTLuw>. 2019.