# つくばチャレンジ **2022** における 千葉工業大学未来ロボティクス学科チームの取り組み

筑波 太郎  $^{\dagger 1}$  , 筑波 花子  $^{\dagger 1}$ 

# Development Activity of Advanced Robotics Department Team of Chiba Institute of Technology at Tsukuba Challenge 2021

\*Taro TSUKUBA <sup>‡1</sup>, Hanako TSUKUBA <sup>‡1</sup>

千葉工業大学未来ロボティクス学科チーム , box, box2

Abstract— This paper presents ... foobar foo

#### 1. はじめに

本チームは、屋外で安定して自律移動するロボットを目指 し、その研究および開発の一環としてつくばチャレンジに参加 している. 開発したシステムは2次元地図と測域センサを用 いた自己位置推定により、つくばチャレンジ 2016、2017 にお いてマイルストーン 3「横断歩道区間を含まない課題コース (2037m)」を達成した. しかし、つくばチャレンジ 2018 から、ひ らけた公園がコースに含まれるようになった. そのため、30m 程度の2次元レーザレンジセンサでは検出可能な物体が比較 的少ないことから, 従来のシステムでは安定して自己位置推定 を行うことが困難になった. 2018 年度から計測距離が 100m の3次元レーザレンジセンサを採用したが、水平面の計測デー タのみを使用しており、多くのデータを破棄していた. さらに、 公園内では場所により地面の傾斜が変化するため、レーザが必 ずしも水平の距離を計測していないという問題もあった. 例え ば、斜めに土が積み上げられた場所では、レーザを照射する位 置が上下に変化すると、それに合わせて距離も変化してしま う. そのため、地図生成が容易に行えないという問題もあった. 2019 年度は、これらの 3 次元データを有効に活用するため、2 次元地図ではなく、3次元地図を生成し MCL による 3次元自 己位置推定を行い、2次元自己位置推定と比べ、自己位置が安 定していることを確認した.しかし、公園のような開けた場所 では測域センサで検出できる物体が少なく, 測域センサ, オド メトリを用いる方法では自己位置が定まらないことがある.ま た, つくばチャレンジでは, コース上に白線が引かれており, そ の 1m 以内でロボットを停止させなければならない. 本稿では、 このような課題を解決するためにつくばチャレンジ 2022 に向 けて取り組んだ開発に関して紹介する.

# 2. ロボットの概要

つくばチャレンジでは、本チームが開発を続けている三台のロボット ORNE- , ORNE-box, ORNE-box2 を用いる. それぞれの方針は以下の通りである.

- ORNE- : 2 つの走行の切り替えによる安定した自律走行
- ORNE-box, ORNE-box2:

#### 2.1 ハードウェア

本チームは屋外自律移動ロボットとして、ORNE- ,ORNE- ,ORNE- box,ORNE-box2の開発を行っており、つくばチャレンジ 2022 にはこれらのロボットが参加する. Fig. 1 に本チームの開発している自律移動ロボットの外観を示す. これらのロボットはi-Cart middle をベースとしており、主なセンサは IMU、測域センサである.







(a) ORNE-

(b) ORNE-box

(c) ORNE-box2

Fig. 1: ORNE-Series

Table 1: Specifications of the robots

	ORNE-	ORNE-box	ORNE-box2		
Depth[mm]	690	106,800 円	A14 Bionic		
Wide[mm]	560	85,800 円	A14 Bionic		
Height[mm]	770	74,800 円	A14 Bionic		
Wheel diameter[mm]	304				
Battery	LONG WP12-12				
Motor	Oriental motor TF-M30-24-3500-G15L/R				
Driving system	Power wheeled steering				
2D-LiDAR	URM-40LC-EW	None	UTM-30LX-EW		
	(HOKUYO)		(HOKUYO)		
3D-LiDAR	None	R-fans-16	VLP-16		
		(SureStar)	(Velodyne)		
IMU	ADIS16465	ADIS16475			
	(Analog devices)	Analog devices			
GNSS receiver	None	u-blox SCR-u2t			
Camera	CMS-V43BK	None			
	(Sanwa supply)				

## 2.2 ソフトウェア

#### 3. 図

本章では、図を挿入する複数の方法、キャプションの書き 方や本文中での参照の仕方について述べる。

Fig. 2: An example of registration results of standard ICP and MAP-ICP in the hallway environment.

# 3.1 Figure の挿入

Fig. 1 に、図を挿入する基本形を示す。図の挿入には、figure 環境(\begin{figure}、\end{figure})と \include graphics{} コマンドを用いる。具体的な書き方は LATEX ソースを参照されたい。

Fig. 2 のように 2 カラムで 2 段抜きの図を挿入する場合、figure\*環境( \begin{figure\*}, \end {figure\*})を用いる。

# 3.2 キャプション

図の下に \caption{} コマンドでキャプションを付ける。キャプションを英語で書くか、日本語で書くかを論文中で統一する。論文を投稿する学会のフォーマットに従うが、和文論文でも英語のキャプションとする場合が多い。図表とキャプションだけを見て論文の内容が類推できるよう、キャプションは単語ではなく文章で書く。よって英語の場合は最初の文字を大文字にし、その後は固有名詞などを除いて小文字にす

る。また、文末にはピリオドを書く。

#### 3.3 本文中での参照

論文に挿入した図は、本文中で必ず参照する。図を参照する際は、以下の例のように \figref{} コマンドを用いる。 \figref{} コマンドは、jsproceedings.cls で定義した独自のコマンドである。参照先の図には、\label{} コマンドでラベルを付けておく。

#### IAT<sub>E</sub>X ソース

\figref{fig:matching-concept}に、提案手法の概念と各変数の定義を示す。

## 出力

Fig. 1 に、提案手法の概念と各変数の定義を示す。

**Table 2**: Means of the correspondence distances after registration.

Environment	room	hallway	moved objects
Standard ICP	0.123 [m]	0.456 [m]	0.789 [m]
MAP-ICP	0.987 [m]	0.654 [m]	0.321 [m]

#### 4. 表

本章では、表を挿入する方法、キャプションの書き方や本 文中での参照の仕方について述べる。

#### 4.1 Table の挿入

Table 2 に、表を挿入する例を示す。表の挿入には、table 環境(\begin{table}、\end{table})と tabular 環境(\begin{tabular}、\end{tabular})を用いる。具体的な書き方は LATFX ソースを参照されたい。

表の罫線は格子状に引く必要はなく、省略できる罫線は引かずに罫線を少なくした表の方が美しい組版と言われる。特に英文の場合、縦罫線は引かない方が良い。

横罫線は、標準の \hline コマンドでは上下の間隔が狭く、線の太さのバランスも良くない。そこで booktabs.sty の \toprule、\midrule、\cmidrule、\bottomrule コマンドを用いることで、より見やすい表を書く。

#### 4.2 キャプション

表の上に \caption{} コマンドでキャプションを付ける。キャプションを英語で書くか、日本語で書くかを論文中で統一する。論文を投稿する学会のフォーマットに従うが、和文論文でも英語のキャプションとする場合が多い。図表とキャプションだけを見て論文の内容が類推できるよう、キャプションは単語ではなく文章で書く。よって英語の場合は最初の文字を大文字にし、その後は固有名詞などを除いて小文字にする。また、文末にはピリオドを書く。

#### 4.3 本文中での参照

論文に挿入した表は、本文中で必ず参照する。表を参照する際は、以下の例のように \tableref{} コマンドを用いる。\tableref{} コマンドは、jsproceedings.cls で定義した独自のコマンドである。参照先の表には、\label{} コマンドでラベルを付けておく。

#### LATEX Y-Z

\tableref{table:corr-dist}に、マッチング後の対応 点間距離の平均値を示す。

出力

Table 2 に、マッチング後の対応点間距離の平均値を示す。

#### 5. 結言

本稿では、学術会議用クラスファイル jsproceedings.cls を用いた  $\text{LAT}_{\text{EX}}\,2_{\mathcal{E}}$  での論文の書き方と体裁を整えるための注意点について述べた。科学技術論文を  $\text{LAT}_{\text{EX}}\,2_{\mathcal{E}}$  で執筆する際の

参考になれば幸いである。

# 謝辞

本研究は JSPS 特別研究員奨励費 24・2589 の助成を受けた。

#### 参考文献

- [1] LATEX コマンド集. http://www.latex-cmd.com/
- [2] TEX Wiki. https://texwiki.texjp.org/
- [3] 日本ロボット学会 用字用語統一表. http://www.rsj.or.jp/journal/for\_authors/words
- [4] Martin Buehler, Karl Iagnemma, and Sanjiv Singh: "The DARPA Urban Challenge", Springer, 2010.
- [5] John Markoff: "Google Cars Drive Themselves, in Traffic", New York Times, 2010. http://www.nytimes.com/2010/10/10/science/10google.html
- [6] Christopher M. Bishop: "Pattern Recognition and Machine Learning", Springer, 2006.
- [7] Sebastian Thrun, Wolfram Burgard, and Dieter Fox: "Probabilistic Robotics", The MIT Press, 2005.
- [8] 増田 健, 岡谷 (清水) 郁子, 佐川 立昌: "距離データ処理 複数距離画像からの形状モデル生成技術", 情報処理学会研究報告 CVIM, 2004.
- [9] Joaquim Salvi, Carles Matabosch, David Fofi, and Josep Forest: "A Review of Recent Range Image Registration Methods with Accuracy Evaluation", J. of Image and Vision Computing, vol. 25, no. 5, pp. 578–596, 2007.
- [10] Paul J. Besl, and Neil D. McKay: "A Method for Registration of 3-D Shapes", IEEE Trans. on PAMI, vol. 14, no. 2, pp. 239–256, 1992.
- [11] 原 祥尭, 大島章, 小野 幸彦, 網野 梓, 山本 健次郎: "人込み歩道環境に適応した自律移動技術の開発と実験機 Sofara-T を用いた実環境での評価", 日本ロボット学会誌, vol. 30, no. 3, pp. 287–295, 2012.
- [12] Yang Chen, and Gerard Medioni: "Object Modeling by Registration of Multiple Range Images", J. of Image and Vision Computing, vol. 10, no. 3, pp. 145–155, 1992.
- [13] Szymon Rusinkiewicz, and Marc Levoy: "Efficient Variants of the ICP Algorithm", Proc. of Int. Conf. on 3D Digital Imaging and Modeling (3DIM), 2001.
- [14] 八木 康史, 斎藤 英雄, et al.: "コンピュータビジョン最先端ガイド 3", アドコム・メディア, 2010.
- [15] Martin A. Fischler, and Robert C. Bolles: "Random Sample Consensus: A Paradigm for Model Fitting with Applications to Image Analysis and Automated Cartography", Comm. of the ACM, vol. 24, no. 6, pp. 381–395, 1981.
- [16] Peter Biber, and Wolfgang Straber: "The Normal Distribution Transform: A New Approach to Laser Scan Matching", Proc. of IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS), 2003.
- [17] Feng Lu, and Evangelos Milios: "Robot Pose Estimation in Unknown Environments by Matching 2D Range Scans", J. of Intelligent and Robotic Systems, vol. 18, no. 3, pp. 249–275, 1997.
- [18] Andreas Nuchter, Kai Lingemann, Joachim Hertzberg, and Hartmut Surmann: "6D SLAM 3D Mapping Outdoor Environments", J. of Field Robotics, vol. 24, no. 8–9, pp. 699–722, 2007.
- [19] Frank Dellaert, Dieter Fox, Wolfram Burgard, and Sebastian Thrun: "Monte Carlo Localization for Mobile Robots", Proc. of IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA), 1999.
- [20] 坪内 孝司: "移動体の位置認識", 計測自動制御学会 編, ビークル, コロナ 社, 2003.
- [21] Oussama Khatib: "Real-Time Obstacle Avoidance for Manipulators and Mobile Robots", Int. J. of Robotics Research, vol. 5, no. 1, pp. 90–98, 1986.
- [22] Dieter Fox, Wolfram Burgard, and Sebastian Thrun: "The Dynamic Window Approach to Collision Avoidance", *IEEE Robotics and Automation Mag.*, vol. 4, no. 1, pp. 23–33, 1997.