

# つくばチャレンジ 2023 における

## 千葉工業大学未来ロボティクス学科 box2, box3 チームの取り組み

○今井 悠月, 井口 颯人, 樋高 聖人, 春山 健太, 藤原 柁, 高橋 祐樹, 白須 和暉, 野村 駿斗, 望月 悠矢,  
馬場 琉生, 村林 孝太郎, 桜井 真希, 中村 雄一, 長島 昂生,  
上田 隆一, 林原 靖男 (千葉工大)

### The activities of the Advanced Robotics Department box2 and box3 team of Chiba Institute of Technology in the Tsukuba Challenge 2023

Yuzuki IMAI, Hayato IGUCHI, Masato HIDAKA, Kenta HARUYAMA, Masaki FUJIWARA,  
Yuki TAKAHASHI, Kazuki SHIRASU, Hayato NOMURA, Yuya MOCHIZUKI, Ryusei BABA,  
Koutarou MURABAYASHI, Maki SAKURAI, Yuichi NAKAMURA, Kousei NAGASHIMA,  
Ryuichi UEDA and Yasuo HAYASHIBARA (CIT)

千葉工業大学未来ロボティクス学科 box2, box3 チーム

**Abstract**— In this paper, we present the activities of the Advanced Robotics Department box2 and box3 team of Chiba Institute of Technology in the Tsukuba Challenge 2023. We developed autonomous outdoor mobile robots, and we tackled several challenges. For example, We developed robots using machine learning and robots that can run in the rain.

## 1. 緒言

我々は、屋外でも正確に自律移動可能なロボットを目指し、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。これまで本研究室<sup>\*1</sup>では、地図生成や自己位置推定を中心に研究開発を行ってきた。近年では、防水機能や高い拡張性を有したオープンプラットフォームのロボットの開発も行っている。つくばチャレンジ 2022 では、開発したロボットやシステムを用いて、記録走行において完走を達成した。しかし、今年度からは確認走行エリアのコースが一部変更され、つくば市役所の外周がコースに含まれるようになった。そのため、30 m 程度の 2 次元レーザレンジセンサ 1 つでは、低層の茂みや障害物などを検出しつつ、安定して自己位置推定を行うのが困難となった。また、道幅の狭い経路を通る必要があるため、従来のシステムよりもロバストなシステムが要求された。本稿では、このような問題を解決するためにつくばチャレンジ 2023 に向けて取り組んだ内容に関して紹介する。

## 2. 開発中のロボット

ロボットを常に屋外環境で走行させるためには、防水設計が求められる。ただし、防水性を担保しながらロボットの機構や電気回路の追加および変更を行うことは、作業の負担が大きいと考えられる。さらに、これらの作業には多くの時間を要するため、新たなアルゴリズムの開発や検証に十分な時間を割当てられないことが問題となっていた。

このような問題点を踏まえ、本研究室では屋外自律移動ロボットプラットフォーム ORNE-box の開発を行ってきた。日々検証と改良を重ねており、現在は、3 台のロボット (ORNE-box, ORNE-box2, ORNE-box3) がある。これらのロボットは、屋外での自律走行を目的としており、屋外自律走行の研究開発に必要な機能をパッケージ化し、提供することを目指して開発を行っている。現在はウェブページ上にて設計データなどを順次公開している。

ORNE-box2 は、ORNE-box の問題点を洗い出し改善を図るという方針のもと、昨年度から開発を行っている。センサ構成などに差異はあるが、基本的なシステム構成は同じである。

ORNE-box3 は、今年度から開発を行っており、ORNE-box2 の防水性能をさらに強化したものとなっている。

### 2.1 ハードウェア

次に、ORNE-box-Series の外観を、ハードウェア構成を示す。これらのロボットは、i-Cart middle をベースとしている。

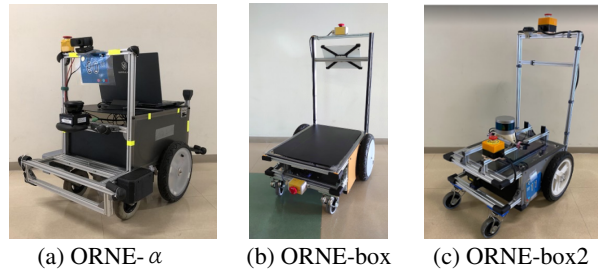


Fig. 1: ORNE-Series

### 2.2 ソフトウェア

本チームでは、従来より ROS(Robot Operating System) の navigation stack[1] をもとに開発されたシステムである orne\_navigation により自律走行させている。Fig. 2 に開発しているロボットのソフトウェアを含むシステム構成を示す。このシステムは、2D-LiDAR を用いた Monte Carlo Localization(MCL) により確率的に自己位置を推定し、経路計画に基づいて自律走行している。また、GitHub の open-rdc[2] でプログラムを公開している。

## 3. 各ロボットごとの研究開発

### 3.1 box2

### 3.2 box3

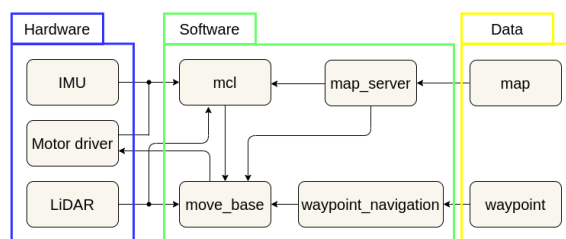
## 4. 結言

本稿では、千葉工業大学未来ロボティクス学科 box2, box3 チームで開発しているロボットとシステムの構成に関して述

<sup>\*1</sup> 千葉工業大学未来ロボティクス学科 林原研究室

**Table 1:** Specifications of the robots

	ORNE- $\alpha$	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 (HOKUYO)	None	UTM-30LX-EW (HOKUYO)
3D-LiDAR	None	R-fans-16 (SureStar)	VLP-16 (Velodyne)
IMU	ADIS16465 (Analog devices)	ADIS16475 Analog devices	
GNSS receiver	None	u-blox SCR-u2t	
Camera	CMS-V43BK (Sanwa supply)	None	

**Fig. 2:** Structure of the system.

べた．また，つくばチャレンジ 2023 に向けた取り組みについて紹介した．

## 謝辞

つくばチャレンジ実行委員会の皆様およびつくば市の皆様に感謝申し上げます．また，上田研究室の皆様にはつくばチャレンジ 2023 の参加にあたり，ご意見やご協力をいただき感謝申し上げます．

## 参考文献

- [1] L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X コマンド集.  
<http://www.latex-cmd.com/>
- [2]