

令和 7 年度
修士学位論文

GNSS 品質監視に基づく
移動ロボットの自己位置推定と
作物生育環境マッピング

信州大学大学院
総合理工学研究科纖維学専攻
機械・ロボット分野

指導教員 河村 隆 教授

令和 6 年入学
学籍番号 24FS310F
氏名 許 鵬飛

目次

| | | |
|-------|---------------------------|----|
| 第 1 章 | 緒言 | 1 |
| 1.1 | 研究背景 | 1 |
| 1.2 | 農業環境における課題 | 2 |
| 1.3 | 本研究の目的 | 3 |
| 1.4 | 本論文の構成 | 4 |
| 第 2 章 | 関連研究 | 5 |
| 2.1 | 圃場巡回システム | 5 |
| 2.2 | 農業環境における自己位置推定と GNSS 誤差対策 | 6 |
| 2.2.1 | LiDAR を用いた自己位置推定と課題 | 6 |
| 2.2.2 | GNSS 誤差に対する既存のアプローチ | 6 |
| 2.2.3 | 比較による位置づけ | 7 |
| 2.3 | 農業用生育環境センシングセンサと分光計測 | 8 |
| 2.4 | 本研究の位置づけと新規性 | 9 |
| 2.5 | 用語の定義 | 9 |
| 第 3 章 | GNSS 品質監視に基づく自己位置推定 | 11 |
| 3.1 | システム構成 | 11 |
| 3.1.1 | 移動ロボットプラットフォームと搭載センサ | 12 |
| 3.1.2 | ソフトウェア構成 | 12 |
| 3.2 | 農業用ハウス環境における GNSS 観測異常の分類 | 17 |
| 3.3 | 提案手法：GNSS 品質監視モジュールの設計 | 18 |
| 3.3.1 | 入出力仕様と遮断の実装 | 18 |
| 3.3.2 | 可用性判定 | 18 |
| 3.3.3 | 完全性監視：短時間増分整合性検定 | 19 |
| 3.3.4 | 外れ値発生直後の入力防止 | 20 |
| 3.4 | 完全性監視のための座標変換 | 20 |

| | | |
|-------|--------------------------------|----|
| 3.5 | 実験と評価 ······ | 22 |
| 3.5.1 | 比較手法と設定 ······ | 23 |
| 3.5.2 | 評価指標 ······ | 24 |
| 3.5.3 | 走行軌跡の比較 ······ | 25 |
| 3.5.4 | 評価結果と考察 ······ | 26 |
| 第 4 章 | 高速分光センシングシステムの構築 ······ | 30 |
| 4.1 | センサユニットの概要 ······ | 31 |
| 4.2 | 従来方式の課題 ······ | 32 |
| 4.3 | 分光データのハードウェア同期取得アーキテクチャ ······ | 34 |
| 4.3.1 | 取得タイミング設計 ······ | 34 |
| 4.3.2 | サンプリング実装 ······ | 35 |
| 4.3.3 | 有効画素範囲の補正 ······ | 35 |
| 4.4 | 評価 ······ | 36 |
| 4.4.1 | 高速動作の検証 ······ | 36 |
| 4.4.2 | 取得データの妥当性確認 ······ | 37 |
| 4.5 | その他センサのデータ取得と統合 ······ | 38 |
| 4.6 | まとめ ······ | 39 |
| 第 5 章 | 生育環境マッピング ······ | 41 |
| 5.1 | マッピング手法と実験条件 ······ | 41 |
| 5.2 | データの同期と生育環境 ······ | 41 |
| 5.2.1 | 分光スペクトルの特徴抽出と空間マッピング ······ | 42 |
| 5.2.2 | スペクトル特徴による植生・非植生の識別可能性 ······ | 42 |
| 5.2.3 | 環境データと場所による変化 ······ | 42 |
| 5.3 | 生成された生育環境マップ ······ | 43 |
| 5.4 | 考察 ······ | 43 |
| 5.4.1 | 自己位置精度のマッピングへの影響 ······ | 43 |
| 第 6 章 | 結言 ······ | 47 |
| 6.1 | 本研究のまとめ ······ | 47 |
| 6.2 | 今後の展望 ······ | 48 |
| 参考文献 | ··· | 49 |
| 謝辞 | ··· | 52 |

| | | |
|------|---------------------------------------|----|
| 付録 A | 使用したセンサ | 53 |
| 付録 B | インターフェース回路 | 59 |
| 付録 C | 付録参考文献 | 61 |
| 付録 D | ロボティクス・メカトロニクス 講演会 2024 in Utsunomiya | 62 |

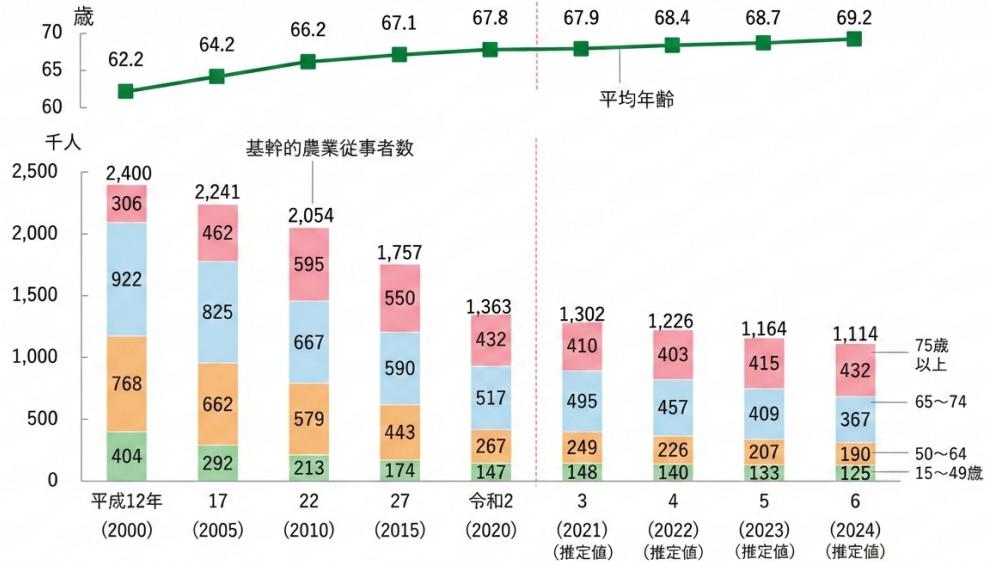
第1章 緒言

1.1 研究背景

日本の農業分野では、担い手の減少および高齢化の進行に伴い、労働力不足が深刻な社会課題となっている。農林水産省の令和6年度白書によれば、基幹的農業従事者数は約20年間で半減し、平成12年の240万人から令和6年には111万4千人へ減少している。また、65歳以上が全体の71.7%を占め、平均年齢は69.2歳である[1]。Fig. 1.1に、基幹的農業従事者数と平均年齢の推移を示す。

このような労働制約の下で、生産性向上と省力化を同時に実現する手段として、農業現場で取得される多様なデータを利活用するデータ駆動型の営農が重要となる。これを実現するうえで、広い圃場を反復的に巡回し、無人でのモニタリングを行うための手段として、自律移動ロボット(Automatic Guided Vehicle, 以下, AGV)による圃場巡回モニタリングは有効である。本研究では、桑畠での適用を一例として、AGVを用いて圃場を巡回し、環境情報および生育に関連する計測情報を自動取得・可視化するシステムの構築を目指す。

近年、スマート農業の推進により、センシング、情報通信、位置情報基盤、データ管理、および自動走行農機・ロボット等の技術要素を統合し、営農の省力化・高度化を図る取り組みが進められている[2]。スマート農業の実装においては、圃場内の状態を継続的に計測し、空間情報として蓄積・可視化する計測基盤が不可欠である。AGVに搭載したセンサによる巡回計測は、走行に伴い広い範囲を連続的に観測できるため、高い空間分解能と更新頻度の両立に寄与する。さらに、自動走行により人手依存を低減しつつ、反復的な観測を可能にする。また、スマート農業では、RTK-GNSS等の位置情報基盤、圃場周辺作業の省力化、情報通信環境整備、センシング・データ管理が相互に接続される[2]。Fig. 1.2に、スマート農業の施策イメージを示す。



資料：農林水産省「2000年世界農林業センサス」、「2005年農林業センサス」、「2010年世界農林業センサス」（組合集計）、「2015年農林業センサス」（組合集計）、「2020年農林業センサス」、「農業構造動態調査」を基に作成

注：1) 各年2月1日時点の数値。ただし、平成12(2000)、17(2005)年の沖縄県については前年12月1日時点の数値

2) 平成12(2000)年及び平成17(2005)年については販売農家の数値

3) 令和3(2021)～6(2024)年については、農業構造動態調査の結果であり、権本調査により把握した推定値

Fig. 1.1 Number of core agricultural workers and average age.[1]

1.2 農業環境における課題

巡回計測を担う移動ロボットの実用化には、計測データに取得位置を正確に付与し、圃場座標上に空間的に配置するための高精度な自己位置推定が前提となる。しかし、農業用ハウスのような環境では、様々困難が存在する。

第一に、ハウス骨組み、周辺植生等により GNSS 信号が遮蔽・マルチパスを受けやすく、RTK 測位においても NLOS (Non-Line-of-Sight, 以下、NLOS) に起因する外れ値が生じ得る。この種の外れ値が誤った拘束条件としてバックエンド最適化プロセスに組み込まれると、地図の不整合や歪みを引き起こす要因となる。

第二に、ハウス内通路は狭隘かつ特徴量に乏しい単調な幾何形状を有するため、LiDAR スキャンマッチングにおける縮退が生じやすい。その結果、LiDAR-Inertial Odometry (以下、LIO) は短時間では高精度であっても、長時間走行でドリフトが蓄積する。

第三に、農業計測では様々なセンサーの活用が進んでいる。温湿度や CO₂ などの環境情報に加え、分光情報のようなデータを用いた生育評価も重要となっている。ロボットに搭載する場合、センサデータの取得間隔およびタイムスタンプの同期精度が環境マップの信頼性を左右する



Fig. 1.2 Conceptual overview of smart agriculture initiatives.[2]

ため、計測と自己位置推定を同時に行う必要がある。そのため、ハウス内の自動計測を実用化するには、GNSSが不安定な場所でも正確に位置を特定し、作物の生育環境マッピングを同時に実現する必要がある。

1.3 本研究の目的

本研究の目的は、GNSS測位品質が不安定な農業用ハウスにおいて、3D-LiDAR, IMU, RTK-GNSS(Real Time Kinematic Global Navigation Satellite System)を統合し、信頼性の高い自己位置推定を実現することである。提案手法では、バックエンド最適化の破綻を防ぐため、受信機の状態量のみでは判別が困難なNLOS誤差に着目する。具体的には、LIOによる短時間の移動量とGNSS観測値の整合性をリアルタイムで評価し、観測値の採択および重み付けを制御するGNSS品質監視モジュールを提案する。

さらに、推定した軌跡に基づき、温湿度、CO₂濃度、気圧等の環境センサ値を取得し、分光センサによるスペクトル情報および位置情報と統合し、生育環境マップを生成することを目的とする。これにより、人手による計測の頻度や空間分解能の制約を解消する。

1.4 本論文の構成

本論文は全 6 章から構成される。第 2 章では、農業ロボットにおける自己位置推定および環境センシングに関する関連研究を整理し、本研究の位置づけを示す。第 3 章では、GNSS 品質監視に基づく自己位置推定手法の設計と評価を述べる。第 4 章では、分光センシングシステムのハードウェア構築と駆動方式を述べる。第 5 章では、提案した位置推定手法とセンシングシステムを統合し、実環境における生育環境マップ生成を示す。第 6 章では、本研究の結論と今後の展望を述べる。

第 2 章 関連研究

本研究の目的は、農業ロボットの自動走行において、信頼性の高い自己位置推定と環境センシングを統合し、生育環境マップを生成することである。本章では、巡回システム、自己位置推定、GNSS の品質監視、および農業センシングに関する先行研究を整理し、本研究の立ち位置を明確にする。

2.1 圃場巡回システム

本研究室の先行研究では、AGV を用いた桑畠巡回システムが提案されている [3]。同研究は、圃場での巡回観測の有効性を示した一方で、自律走行は主にシミュレーション上で検証され、実機における安定運用の確立が課題として残存していた。また、位置情報として GNSS を利用していたものの、RTK による補正は導入されていなかった。

これに対し著者らは、2D-LiDAR、IMU、およびホイールオドメトリを用いた AGV の自動走行を実現した [4]。しかし、2D-LiDAR による SLAM は、ハウスのような環境では自己位置推定が不安定化する傾向にある。また、2D 計測では高さ情報を取得できないため、三次元的な障害物の正確な認識が困難である。さらに、車輪の空転やスリップによって誤差が蓄積するという課題もあった。そこで本研究では、3D-LiDAR と IMU による自己位置推定を主軸とし、RTK-GNSS による位置補正を組み合わせる手法を採用する。これにより、ハウス環境での巡回計測に必要な信頼性と安全性を確保する。

2.2 農業環境における自己位置推定と GNSS 誤差対策

2.2.1 LiDAR を用いた自己位置推定と課題

GNSS 信号が不安定な環境では、3D-LiDAR と IMU を組み合わせた LIO(LiDAR Inertial Odometry) が自己位置推定の中核となる。LOAM [5] 以降、LIO-SAM [6] などの最適化手法が発展した。近年では計算効率に優れた FAST-LIO2[7] が広く利用されている。

しかし、農業用ハウスのような環境では、直線的な通路が続くため縮退と呼ばれる現象が発生しやすい。これは、進行方向における空間的特徴の欠如により、スキャンマッチングの拘束条件が不足する現象である。その結果、長時間走行でドリフトが蓄積し、地図が歪む原因となる [8]。したがって、LIO 単独の推定に頼らず、外部基準を用いてドリフトを抑制する手法が重要となる。

2.2.2 GNSS 誤差に対する既存のアプローチ

GNSS を用いて絶対位置を提供する場合、ハウス環境特有の NLOS やマルチパスが大きな問題となる。本研究では、平均的な位置精度だけでなく、外れ値による軌跡の不連続や、地図の不整合が回避する推定のロバスト性を重視する。また、位置の誤りが一度地図や環境マップに書き込まれると、後から補正しても誤配置が残り得るため、地図の不整合の確実な防止が求められる。この観点から、既存研究の対策は処理の段階により大きく 3 つに分類できる。

第一のアプローチは観測段階での選別である。環境の事前情報を用いて、測位に使う衛星を選ぶ方法である。都市部では、3D 建物モデルを用いて遮蔽される衛星を予測する Shadow Matching が提案されている [9]。また、車載 LiDAR で周囲の形状を計測し、NLOS の影響を下げる研究もある [10]。しかし、これらの手法は事前に正確な地図があることや、建物のような明確な幾何学的特徴があることを前提としている。農業用ハウスや圃場では、事前に精密な 3D 地図を用意することは難しく、作物の成長によって環境も変化する。そのため、これらの手法をそのまま適用することは困難である。

第二のアプローチは推定段階でのロバスト化である。自己位置推定の計算の中で、外れ値の影響を弱める方法である。因子グラフ最適化において、誤差の大きい拘束の重みを下げる

Switchable Constraints や DCS (Dynamic Covariance Scaling) が提案されている [11, 12]. これらは、外れ値が散発的に起きる場合に有効である. 一方で、ハウス内では NLOS による誤差が一定時間続くことがある. このような誤差が連続して入力されると、最適化がそれに引きずられ、重み係数が十分に減衰する前に軌跡および地図構造が破綻する懸念がある. したがって、推定段階だけで地図の不整合を確実に防ぐことは難しい.

第三のアプローチは GNSS の品質監視である. 推定結果の信頼度を監視し、危険な更新を止める方法である. 航空分野では RAIM/ARAIM が整理されており、冗長な衛星観測に基づいて異常を検知し、信頼性を評価する [13]. しかし、これは上空が開けている状況を前提とすることが多い. 地上の遮蔽環境では、可視衛星数が減り、複数の衛星が同時に影響を受ける場合もあるため、同じ仮定が成り立つにくい. また、農業分野でのマルチセンサ統合も報告されているが [14]、多くはカルマンフィルタによる単純な統合であり、外れ値により地図や環境マップが不整合されるリスクを主要な評価対象として扱っていない例が多い.

以上を踏まえると、農業用ハウスのような GNSS 劣悪環境では、事前地図を前提としないこと、および外れ値を地図生成に入る前に止めることが重要となる. 次節では、比較対象として GNSS 単体、品質監視なしの単純融合、および提案手法を置き、安定性と地図の不整合の観点で差が出る点を整理する.

2.2.3 比較による位置づけ

本研究では、自己位置推定の安定性を、外れ値による軌跡の不連続が生じにくいくこと、および地図・環境マップの影響が生じにくいくこととして扱う. 本研究の立ち位置を明確にするため、比較対象として GNSS 単体、品質監視を行わない単純融合、ならびに代表的なロバスト化手法を置き、処理段階と地図の不整合リスクの観点から整理した結果を Table 2.1 に示す.

Table 2.1 より、品質監視を行わない統合では、観測外れ値が推定結果および地図へ直接的に悪影響を及ぼす. また、ロバスト最適化は有効な手段であるが、計算コストが高く、誤ったデータが一度グラフに入ってしまうリスクがある. 一方で、本研究は入力段階で不正な GNSS 更新を遮断するため、地図の不整合となる拘束の混入を未然に防げる点に特徴がある.

Table 2.1 Comparison of GNSS Outlier Mitigation Methods and the Positioning of This Study

| 手法 | 処理段階 | 外れ値への対応 | 安定性 |
|----------------------|---------------|-----------------|-------------------------|
| GNSS 単体 | 観測・測位 | 受信機出力をそのまま使用 | 不連続が発生しやすい |
| 単純な統合 | 推定 | 誤差が正規分布と仮定 | 外れ値に弱い |
| 観測段階での選別 | 観測 | 事前地図等で NLOS を排除 | 環境変化に弱い(事前地図が必要 [9].) |
| グラフ最適化 | 最適化 | 拘束の重みを事後的に低減 | 連続外れ値で崩れる可能性あり [11, 12] |
| 本研究 (LIO 基準の品質監視) | 前処理 (入力遮断) | LIO との整合で棄却 | 不整合を抑制 |

2.3 農業用生育環境センシングセンサと分光計測

環境情報を地図上に正しく配置するためには、計測時の自己位置が正確である必要がある。自己位置の誤差はマップの品質に直結するため、信頼性の高い自己位置推定は、高精度な生育環境マップを作成する上で不可欠な要素である。

精密農業において、圃場内の微気象（温度、湿度、CO₂ 濃度など）を把握することは重要である。固定式のセンサノードは広く普及しているが [15]、設置コストや電源確保の面から、細かな空間分解能でデータを取得することには限界がある。これに対し、移動ロボットにセンサを搭載して巡回計測を行うことで、より高密度な環境マップを作成する試みが進んでいる。

また、作物の状態を傷つけずに診断する手法として、分光反射率の計測が注目されている。近年では、MEMS 技術を活用した小型分光センサ (C12880MA 等) が登場し、ドローンや移動ロボットへの実装が容易となっている [16]。

先行研究 [3] では、このセンサを用いた計測システムが構築されたが、移動しながらの連続的な計測が難しいことや、回路設計の制約によりデータ取得速度が 50 kHz 程度に制限される課題が存在した。しかし、センサ自体は MHz オーダの高速動作が可能な設計である。したがつ

て、これらの制限はセンサ自体の性能ではなく、読み出し回路側の設計に起因するものと考えられる。

2.4 本研究の位置づけと新規性

農業用ハウス向け移動ロボットでは、固定レールやガイド追従により走行経路を拘束した方式がしばしば用いられる。また、ハウス内のように GNSS が利用しにくい環境では、UWB 等の屋内測位や SLAM により自己位置推定を行う研究が報告されている。一方、ハウス周辺から露地を含む運用では、作業線の再現性や絶対座標付与の観点から RTK-GNSS を前提とする実用システムが存在する。しかし遮蔽・反射の影響により、RTK であっても測位外れ値が生じ、自己位置推定が不安定化し得る。

本研究の新規性は、農業環境における GNSS 品質の解析、監視モジュールの提案、およびセンサユニットの統合にある。

まず、ハウス環境のデータから NLOS 等の外れ値の発生傾向を整理し、自己位置推定の破綻を招く条件を明確にした。これに基づき、受信機の状態量だけでなく LIO との整合性によって GNSS 信号を評価する監視モジュールを提案し、信号劣化時でも地図の破壊を防ぎつつ正確な位置補正を行う手法を実現した。さらに、分光センサ C12880MA の駆動方式を最適化することで 5 MHz の高速サンプリングを達成し、これらを統合して環境マッピングを実証する。

2.5 用語の定義

本節では、本文中で頻出する専門用語について、本論文における意味を簡潔に定義する。

GNSS : Global Navigation Satellite System の総称であり、本論文では、衛星測位に基づく位置観測を一般に指す場合に GNSS と表記する。

RTK-GNSS : RTK (Real-Time Kinematic) 差分補正を用いる GNSS 測位を指す。本研究の受信機は RTK 対応であるが、測位解は環境・補正情報の状態により RTK-FIX / RTK-FLOAT / No-Fix へ遷移し得る。以降、RTK 補正を前提とする受信機出力を述べる箇所では RTK-GNSS と表記し、補正状態を区別しない一般論・総称として述べる箇所では GNSS と表記する。

ROS 2 : Robot Operating System 2 の略称であり、ロボットソフトウェア開発のためのミドルウェアである。

topic/トピック：ROS 2 における通信の単位であり，ROS 2 ノード間でメッセージを送受信するための論理チャネルである。

ROS 2 bag (rosbag2)：ROS 2 におけるデータ記録機構であり，topic 通信を時系列ログとして保存したデータを指す。本論文では，実験時に取得したセンサデータおよび推定結果の記録に用いる。

tf：ROS 2 において座標系間の位置・姿勢関係を管理する仕組みである。本研究では，map, odom, base_linkなどの座標系を用いてロボットの状態を表現する。

cmd_vel：ロボットの速度指令を表す ROS 2 topic であり，並進速度および角速度を含む。本研究では，自律走行モジュールから車体へ送信される制御入力として用いる。

SLAM：Simultaneous Localization and Mapping の略称であり，自己位置推定と環境地図生成を同時にを行う枠組みである。

Foxglove：ROS 2 の可視化ツールであり，実行中のノードやトピックをリアルタイムで監視・可視化する。本研究では，実験データの可視化およびデバッグに用いる。

NIR：Near-Infrared の略称であり，分光センサで取得される近赤外線波長帯（およそ 700～1400 nm）を指す。

RED 帯域：Red 波長帯（およそ 600～700 nm）を指す。

正規化差分 (ND)：正規化差分 (Normalized Difference, ND) は，2つのスペクトル成分の相対的な差を表す指標であり，照度変化の影響を低減する目的で用いられる。本研究では，NIR 帯域と Red 帯域の値を用いて正規化差分を算出し，スペクトル形状の違いを相対的に評価する。

第3章 GNSS品質監視に基づく自己位置推定

本章では、農業用ハウスのようにGNSSの品質が不安定な環境においても、ロバストに動作する自己位置推定システムを構築する。具体的には、LIOとRTK-GNSSを統合し、電波の遮蔽やマルチパスによる誤差を抑制する手法について述べる。なお、本章ではRTK補正を前提とした出力をRTK-GNSS、それらを総称してGNSS観測と呼ぶ。

本手法の特徴は、受信機の状態量に基づく判定と、LIOの移動量との整合性を利用したGNSS品質監視モジュールを提案する点にある。このモジュールは、見かけ上の精度情報が良好であっても、実際にはマルチパスなどの影響で数メートルの誤差が含まれる観測値をリアルタイムで検知し、棄却する。提案手法によって、バックエンドのグラフ最適化に信頼できるデータのみを選別して投入することで、長時間走行における自己位置推定の安定性を向上させる。

3.1 システム構成

本研究で構築した移動ロボットシステムは、農業用ハウスにおいて自己位置推定と環境センシングを同時にを行うことを目的として設計されている。本システムは、周囲の環境とロボットの状態を観測するハードウェア系と、それらの情報を統合して位置推定およびマッピングを行うソフトウェア系で構成される。システム全体の構成とデータの流れをFig. 3.1に示す。以下では、ハードウェア、ソフトウェア、および各座標系の関係について述べる。

農業環境では、電波の遮蔽やマルチパスによりGNSSの品質が大きく変動する。また、ハウス内通路のような単純な形状の場所では、LiDARによる推定が不安定になる縮退が発生しやすい。これらの環境特性を踏まえ、本研究では観測データの品質変動を考慮した統合手法を採用する。

以下では、まず移動ロボットの車体と搭載センサについて述べ、次にLIO、ナビゲーション、およびGNSS品質監視に基づくソフトウェア構成について説明する。

3.1.1 移動ロボットプラットフォームと搭載センサ

移動ロボットには、不整地走行に適した AGV 車体を用い、圃場内を巡回しながらセンサデータを取得できる構成とした。車体には Gmade 社の GS02 を採用した。環境認識と自己位置推定のために、3D-LiDAR (Livox Mid-360) を使用する。LiDAR 点群は地図生成と自己位置推定に使用する。また、LiDAR 内蔵の IMU は、点群の歪み補正や短時間の姿勢推定に利用する。Livox Mid-360 の外観と仕様を付録 A に示す。

絶対位置の計測には、RTK-GNSS 受信機 (u-blox ZED-F9P) を用いる。基準局からの補正データ（森林総合研究所の RTK 基準局サービス [17] を利用）を無線 LAN 経由で取得し、屋外環境においてセンチメータ級の精度を目指す。ZED-F9P 受信機およびアンテナの外観と仕様を付録 AA に示す。

一方で、ハウス周辺では作物や構造物の影響で、測位状態が不安定になることが確認されている。そのため、本研究では GNSS データを常に信頼するのではなく、品質監視に基づいて自己位置推定への重み付けを動的に制御する。

ロボットの駆動には BLDC モータを使用するが、不整地でのスリップを考慮し、車輪オドメトリは自己位置推定としては用いない。センサデータの取得と処理は Raspberry Pi 4B で行い、無線 LAN を介して PC と通信を行う。AGV の外観と構成を Fig. 3.2 に示す。

3.1.2 ソフトウェア構成

本システムは ROS 2(Robot Operating System 2)[18] を基盤とし、自己位置推定と地図生成をモジュール化して構成している。具体的には、フロントエンドに LIO を用いることで高頻度な位置推定を行い、バックエンドでは RTAB-Map[19] によってループ閉じ込みや因子グラフ最適化を実行する。さらに、提案する GNSS 品質監視モジュールによって選別・調整された RTK-GNSS データを、バックエンドの位置制約として統合する仕組みとした。

また、将来的な自動走行への対応を確認するため、Navigation2[20] を接続している。これにより、生成された地図や座標系 TF が標準的なナビゲーションシステムでそのまま利用可能であることを確認した。なお、本研究の主な評価対象は自己位置推定の精度と地図の整合性であり、自動走行性能自体の定量評価は本論文の範囲外とする。

3.1.2.1 ROS 2

ソフトウェア基盤には ROS 2 を採用する。ROS 2 は DDS に基づく通信機構を備え、分散処理、実運用における信頼性、およびモジュール再利用性の観点から、研究開発用ロボットシステムの構築に適している。本研究では、各センサのデータ取得、自己位置推定、地図生成、および自動走行をノードとして分離し、トピックおよび TF により統合する。

3.1.2.2 Navigation2

自動走行アプリケーションとして ROS 2 の Navigation2 (Nav2) を用いる。Nav2 は、グローバル経路計画 (Global Planner), ローカルプランニング／追従制御 (Local Controller), および Behavior Tree によるタスク実行を統合的に提供するナビゲーションフレームワークである。本システムでは、RTAB-Map が提供する map 座標系での自己位置推定結果に基づいて経路計画を行い、出力された速度指令を cmd_vel として車体へ送信する構成とした。また、局所障害物の表現には Spatio-Temporal Voxel Layer (STVL) [21] を用い、3D LiDAR 点群をボクセルとして保持することで局所コストマップを生成する。加えて、研究室内の静的環境において、経路生成から cmd_vel 出力までの基本動作を確認した (Fig. ??)。ただし、本研究では室内での基本動作確認に留まり、農業用ハウス環境における自動走行性能の定量評価は未実施である。

3.1.2.3 LiDAR–IMU オドメトリおよび SLAM

フロントエンドには FAST-LIO2[7] を採用し、LiDAR 点群と IMU 計測から高頻度の相対オドメトリを推定する。FAST-LIO2 は、高速なスキャンマッチングと IMU 統合により、リアルタイムでの安定した動作が可能である。

バックエンドには RTAB-Map を用い、ループ閉じ込みと因子グラフ最適化によって地図の整合性を向上させる。採用の理由は、まずループ閉じ込みによる長期的なドリフト抑制すること、次に複数のセンサ情報を制約として統合できる枠組みを備えていることが挙げられる。さらに、将来的にカメラなどのセンサを追加する場合でも拡張が容易であり、農業環境でのマッピングへの発展性が高い点である。

3.1.2.4 座標系と TF 構成

本システムの座標系は、ROS 2 の構成に従って設計されている。FAST-LIO2 はオドメトリ (`odom` → `base_link`) を推定し、RTAB-Map は地図との整合性を保つための全体的な補正 (`map` → `odom`) を担う。また、車両中心 (`base_link`) から LiDAR やアンテナへの位置関係は、静的

なパラメータとして定義している。

3.1.2.5 データ処理フロー

システムの情報の流れは以下の通りである。まず、FAST-LIO2 が点群と IMU データからロボットの相対的な移動量を計算する。同時に、GNSS 品質監視モジュールが受信機の GNSS 状態と LIO の移動量を比較し、信頼できる GNSS データのみを選別・調整する。次に、RTAB-Map がこれらの情報と点群を統合して地図を作成し、ループ閉じ込みによる軌跡の最適化を行う。この地図と自己位置をもとに、Navigation2 が経路計画と走行制御を行う。最終的に、最適化された軌跡に環境センサの値を対応付けることで、生育環境マップが生成される。

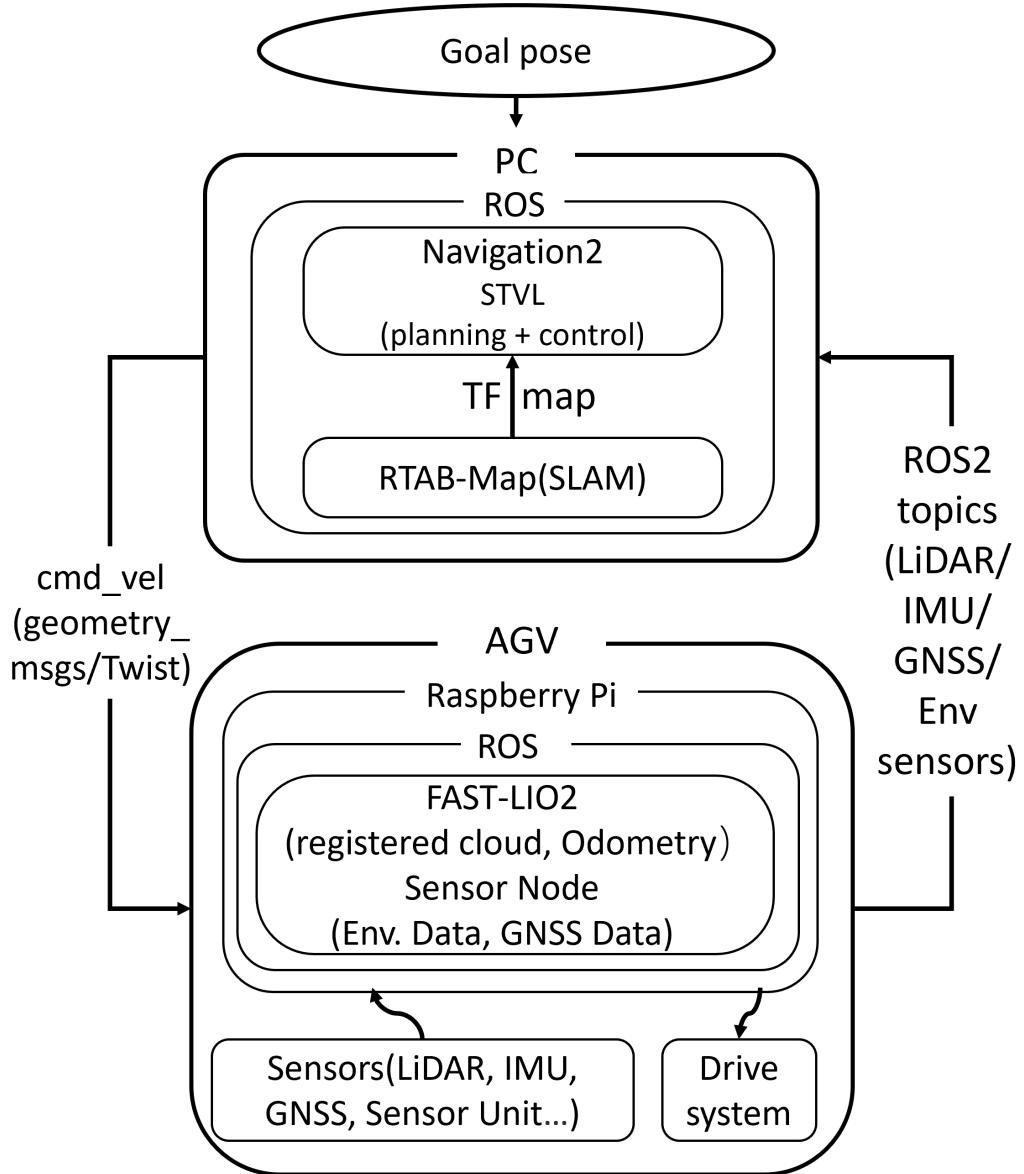


Fig. 3.1 Overview of the system architecture and data flow. The PC-side ROS 2 runs RTAB-Map to generate a globally consistent map and pose estimates, while the AGV-side ROS 2 runs FAST-LIO2 to provide registered point clouds and odometry. Sensor topics are exchanged via ROS 2. Navigation2, incorporating STVL for 3D obstacle avoidance, serves as the decision-making layer. It processes the SLAM data to generate and send velocity commands to the AGV.

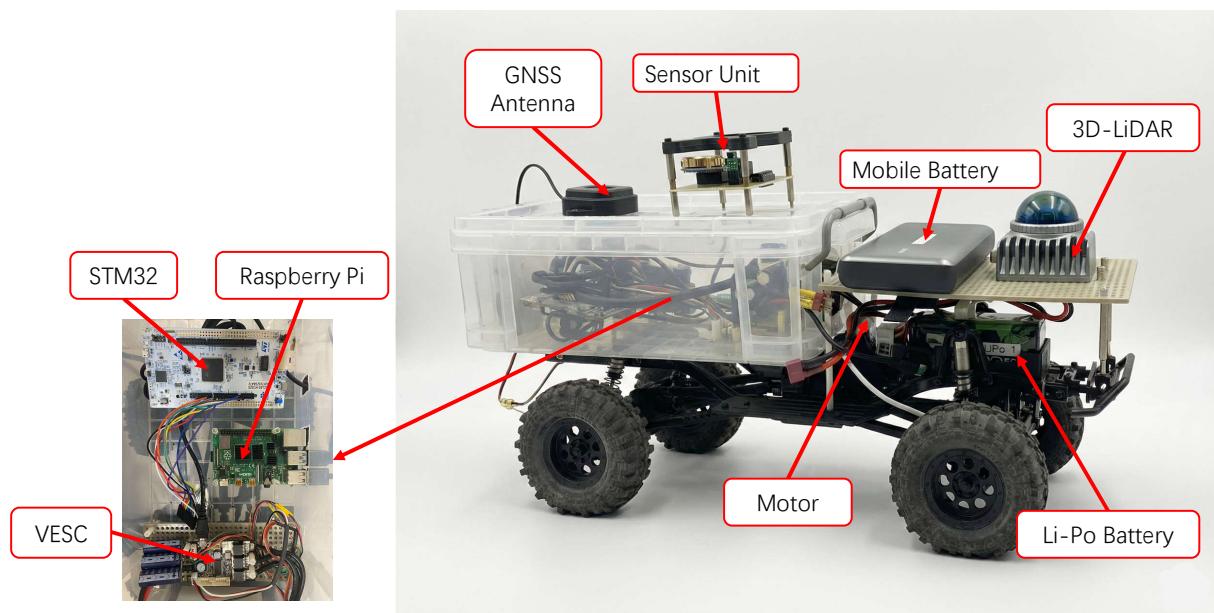


Fig. 3.2 Overview of the AGV and onboard sensors used in this study.

3.2 農業用ハウス環境における GNSS 観測異常の分類

農業用ハウス環境において、RTK-GNSS は一時的に精度が低下することがある。これは、ハウスの骨組みや作物による電波の遮蔽、反射、あるいは補正情報の中斷などが原因である。本研究では、これらの品質低下の GNSS 信号を区別すべき 3 つの故障モードとして整理する。

第一に、GNSS 利用不可である。これは、電波の遮蔽や補正データの途絶により、測位解そのものが得られない、あるいは情報として使えない状態を指す。

第二に、NLOS やマルチパスによる大きな誤差である。これは、受信機の表示が良好で誤差の推定値も小さいにもかかわらず、実際には位置が数メートル飛んでしまう状態である。本研究では、この見かけ上は正しいが実際には誤っているデータを排除することに注目する。

第三に、LIO の縮退である。ハウスの通路など形状が単純な場所では、LiDAR のデータだけでは位置を特定しにくくなり、縮退が発生しやすい。また、不整地では車輪がスリップしやすいため、車輪オドメトリは位置推定には適さないと判断した。

本研究の目的は、GNSS が不安定な環境において、誤ったデータをグラフ最適化に含めないことを最優先としつつ、精度の高い RTK データを用いて LIO の累積誤差を抑えるシステムを構築することである。そのために、バックエンドに送るデータを選別する品質監視モジュールを設計する。

3.3 提案手法：GNSS 品質監視モジュールの設計

本研究の最優先課題は、RTAB-Map に入力される GNSS データによって地図の精度が低下するのを防ぐことである。そのため、GNSS データをリアルタイムで選別する品質監視モジュールを設計した。農業用ハウスでは、電波の遮蔽や反射、補正情報の中断により、大きな誤差が含まれる可能性がある。このとき、誤ったデータが 1 つでも RTAB-Map に入力されると、地図全体が歪んでしまう。したがって、本手法では GNSS の重みを調整するのではなく、採択または遮断の二値制御を適用する。

3.3.1 入出力仕様と遮断の実装

品質監視モジュールには、GNSS の観測値、受信機の状態量、および LIO が出力する移動量を入力する。モジュールは、入力された GNSS データを以下のどちらかで出力する。

- 採用：データをそのまま RTAB-Map へ送り、本来の共分散を保持する。
- 遮断：観測値を無効と見なし、バックエンドへの転送を停止する。共分散行列の対角成分を極大値に置き換えることで、そのデータを実質的に無効化する。

反射波などの影響がある環境では、受信機が精度は良いと誤判定して小さな共分散を報告することがある。この場合、単に重みを少し軽くするだけでは誤ったデータの影響が残ってしまう。そこで本研究では、遮断時には共分散を固定の大きな値（例：99999）に設定し、

$$\text{diag}(C_{\text{blk}}, C_{\text{blk}}, C_{\text{blk}})$$

として拘束を確実に無効化する実装とした。

3.3.2 可用性判定

可用性判定は、受信機自身が出力する情報に基づき、データの基本的な妥当性を確認する。その目的は、測位の失敗や補正データの中断など、明らかに利用不可能な状態のデータを事前に遮断することである。

具体的には、測位モードや衛星数などの情報をトリガとして遮断を行う。ただし、受信機の情

報が一時的に遅延することもあるため、情報が取得できないからといって直ちに遮断するのではなく、明確なエラー条件を満たした場合のみ遮断する。

また、起動直後はデータの履歴が足りず、後述する整合性検定が正しく動作しないことがある。そのため、開始直後の一定期間は初期化区間とし、可用性判定のみで妥当性を確認してデータを通すようにした。これにより、システム起動直後にデータが連続して遮断されるのを防いでいる。

3.3.3 完全性監視：短時間増分整合性検定

完全性監視は、受信機の状態が良好であっても、NLOSなどによって生じる大きな位置誤差を検知するための仕組みである。本手法では、絶対位置を直接比較するのではなく、短い時間(ΔT)の間にロボットが微小時間 ΔT におけるLIOの相対変位とGNSSの相対変位の整合性を評価する。

時刻 t におけるGNSSの位置を $\mathbf{p}_{\text{gnss}}(t)$ 、LIOによる位置を $\mathbf{p}_{\text{lio}}(t)$ とすると、両者の移動量の差 $\mathbf{r}(t)$ は次のように定義される。

$$\mathbf{r}(t) = [\mathbf{p}_{\text{gnss}}(t) - \mathbf{p}_{\text{gnss}}(t - \Delta T)] - [\mathbf{p}_{\text{lio}}(t) - \mathbf{p}_{\text{lio}}(t - \Delta T)] \quad (3.1)$$

次に、GNSSの共分散 $\Sigma_{\text{gnss}}(t)$ と、LIO側の誤差 Σ_{lio} を用いて、マハラノビス距離 $d(t)$ を計算する。

$$S(t) = \Sigma_{\text{gnss}}(t) + \Sigma_{\text{lio}}(t), \quad d(t) = \mathbf{r}(t)^T S(t)^{-1} \mathbf{r}(t) \quad (3.2)$$

この値 $d(t)$ があらかじめ設定した閾値 γ を超えた場合、そのGNSSデータは異常であると判断して遮断する。

ここで、受信機が精度が良いと誤判定して共分散を小さく報告した場合、検定が敏感になりすぎて正常なデータまで遮断してしまう可能性がある。これを防ぐため、 Σ_{gnss} には下限値を設けている。また、判定が頻繁に切り替わるのを避けるため、過去数サンプルの中央値を利用し、一定回数以上連続して閾値を超えるとなった場合のみ、遮断を維持する仕組みとした。

閾値 γ の設定について。本手法ではマハラノビス距離を用いており、誤差が正規分布に従うと仮定すれば、距離 $d(t)$ は自由度 k のカイ二乗分布 χ_k^2 に従う。有意水準99.7%を満たす値を基準とすることができます。

しかし、実際のハウス環境では、機体の振動や路面の凹凸により、LIOの共分散に含まれない突発的なノイズが生じる。そのため、理論値だけで判定すると、正常なデータまで過剰に遮断してしまう恐れがある。そこで本実験では、事前に取得した静止時および正常走行時のデータセッ

トに基づき、誤検知が発生しないラインを特定し、理論値に実験的なマージンを加えた値を閾値として固定した。

3.3.4 外れ値発生直後の入力防止

増分整合性検定は、過去のデータや履歴を利用するため、検知の遅延が生じる可能性がある。しかし、NLOS による大きな誤差は、たった 1 つのデータがバックエンドに入力されるだけでも、地図の精度を著しく低下させる。そこで本研究では、異常が発生した瞬間の最初のデータを確実に遮断するため、2 つの仕組みを導入した。

1 つ目は GNSS が極端に小さい共分散を報告している場合に、増分残差の大きさ $\|r(t)\|$ がわずかな閾値 r_{tw} を超えた瞬間に、そのデータを遮断と判定する仕組みである。このルールにより、高い精度を装いつつ実際には大きな偏りを持つ NLOS のデータを、排除することが可能になる。

2 つ目は 1 サンプル遅延による出力制御である。時刻 t における GNSS データはすぐに RTAB-Map へ渡さず、一旦バッファに保持する。次のサンプルが得られた時点での判定結果が遮断であれば、バッファしていた時刻 t のデータも破棄する。この処理により、検定に遅延が生じた場合であっても、異常なデータがバックエンドへ入力される確率を低減できる。本研究では、地図が壊れるリスクを最小限に抑えることを最優先とし、1 サンプル分の遅延を許容する設計とした。

3.4 完全性監視のための座標変換

完全性監視において、GNSS と LIO の短時間の移動量を比較するには、両者を同一の直交座標系で扱う必要がある。そのため、GNSS による地理座標を局所的な直交座標へと変換する処理を行う。GNSS が報告する位置は一般に WGS84 に基づく地理座標 (φ, λ, h) （緯度・経度・楕円体高）であるが、距離の計算や増分の比較には ENU 座標系（East–North–Up, 東・北・上の局所直交座標）を用いるのが一般的である。

なお、本研究において ENU 座標は品質監視モジュール内部の計算にのみ使用し、RTAB-Map への入力は既存のシステムとの互換性を優先して NavSatFix 形式を維持した。

GNSS の地理座標から局所 ENU 座標への変換には、楕円体モデルに基づく GeographicLib[22] 等のライブラリが広く用いられる。これらのライブラリは高精度かつ汎用的であるが、本研究の対象はハウス周辺の限られた走行範囲であり、さらに本研究は Raspberry Pi 4B を使用している

ため、計算負荷や依存ライブラリの増加を避ける目的で、以下の短距離平面近似による変換を採用した。

原点 (φ_0, λ_0) は、初期の高品質な測位（RTK-FIX が連続する区間など）から定め、以降は同一の原点に対して一貫して変換を行う。地球半径 R を用いた近似式は以下の通りである。

$$x \approx (\lambda - \lambda_0) \cos \varphi_0 \cdot R, \quad (3.3)$$

$$y \approx (\varphi - \varphi_0) \cdot R \quad (3.4)$$

ここで x は東方向、 y は北方向に対応する。本研究の完全性監視は移動量の差に着目しているため、同一の原点を用いて変換を行う限り、数メートル程度の局所的な運動に対し、この近似誤差が問題となることはない。ただし、走行範囲が広大な場合や高度差が無視できない環境においては、橢円体モデルに基づく厳密な変換の導入が必要となる。

3.5 実験と評価

実験は信州大学農場のハウス内通路で実施した。AGV を走行させながら、LiDAR 点群、IMU、GNSS、および受信機の状態を ROS 2 bag 形式で同期記録した。収集したデータに対する解析は研究室環境で行い、同一のデータセットに対して各手法を適用した。本実験では、提案する GNSS 品質監視モジュールが、RTAB-Map の因子グラフ最適化に対する誤った拘束の注入リスクを低減し、地図の整合性を改善できるかを検証する。

なお、本実験環境では RTK-GNSS が安定して利用可能な時間帯が多い一方で、電波の遮蔽やマルチパスに起因する明確な外れ値は発生頻度が低く、再現性のあるデータ収集が困難であった。そこで本研究では、NLOS 由来の測位異常が疑われる走行データを抽出し、品質監視の有効性を検証する。実験環境の概観を Fig. 3.3 に示す。

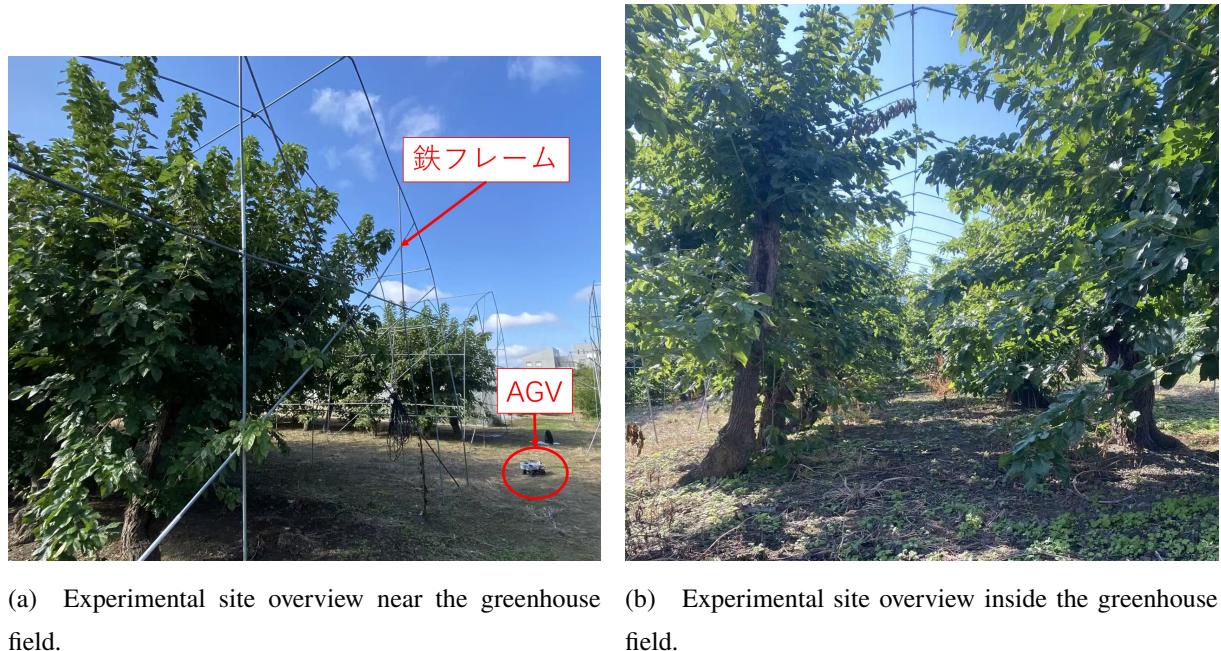


Fig. 3.3 Experimental environment

記録した GNSS 観測値を Foxglove 上で可視化したところ、本来は連続しているはずの走行軌跡において、短時間の位置飛びが確認された。Fig. 3.4 および Fig. 3.6 に、異常挙動が観測された 2 日分（2025-10-23, 2025-10-20）の例を示す。10/23 の走行データでは走行途中で不自然な横方向の逸脱が確認されたため、これを評価対象として用いる。一方、10/20 の走行データでも同様の挙動が見られたが、走行開始直後に発生しており、その後の走行区間が短いため、最適化の比

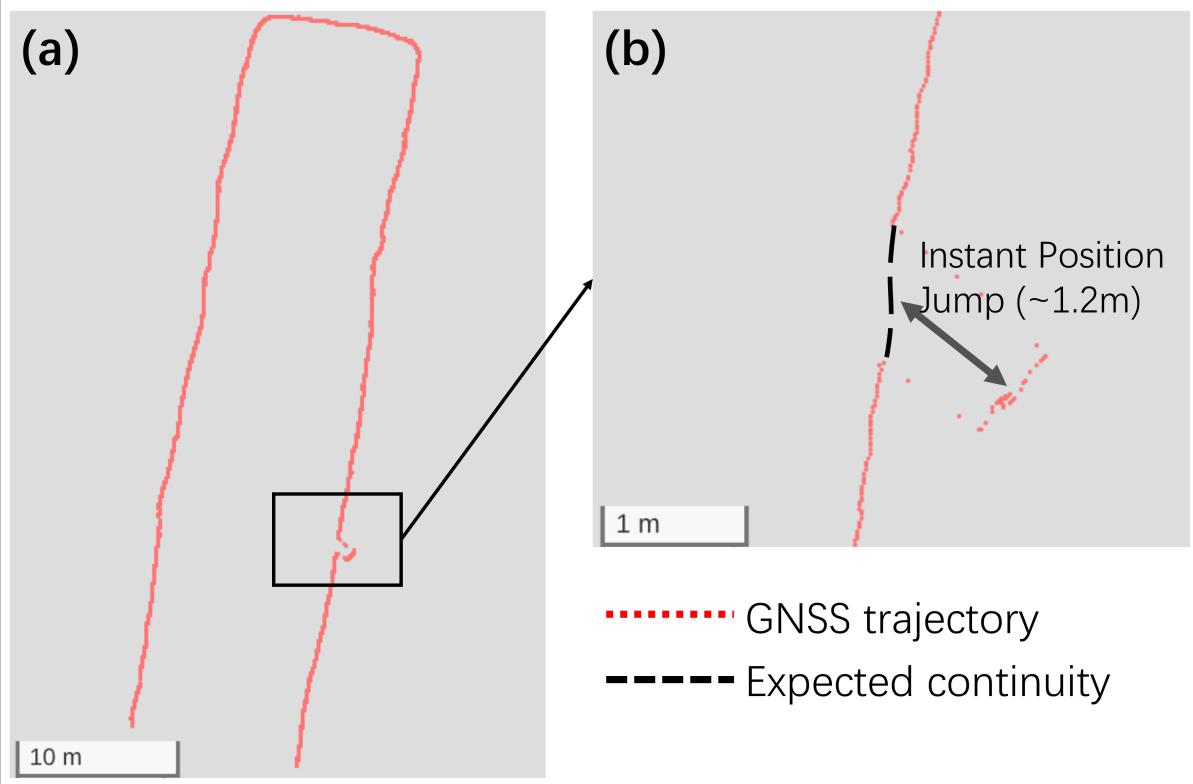


Fig. 3.4 GNSS trajectory discontinuity observed on Oct. 23, 2025. (a) Global trajectory with the anomalous segment highlighted. (b) Enlarged view showing an instantaneous position jump of approximately 1.2 m, where the raw GNSS trajectory deviates from the expected continuity.

較評価には適さないと判断した。本研究では、こうした不連続な挙動を NLOS 環境下で発生する外れ値と見なし、解析対象に設定した。

さらに、Fig. 3.5 に、10/23 の走行データにおける走行開始後 130 秒間の GNSS 変位 $|\Delta p_{\text{gnss}}|$ と、受信機が報告する共分散のトレース $\text{trace}(\Sigma_{\text{gnss}})$ の時系列を示す。この区間は、軌跡の不連続が観測された周辺を含む区間である。図より、 $|\Delta p_{\text{gnss}}|$ が増大している場合でも、 $\text{trace}(\Sigma_{\text{gnss}})$ が必ずしもそれに追従して増大するとは限らないことが分かる。すなわち、受信機が出力する共分散のみでは、見かけ上の信頼度が高くても実際には大きな偏りを伴う観測を十分に識別できない場合があることが示唆される。本手法の目的は、このような外れ値を検知し、バックエンドへの誤った拘束の注入を未然に防ぐことにある。

3.5.1 比較手法と設定

本評価では以下の 3 つの手法を比較する。いずれの手法においても、入力となる LiDAR および IMU のデータは共通とし、RTAB-Map のパラメータ設定も統一した。まず、GNSS 情報を利

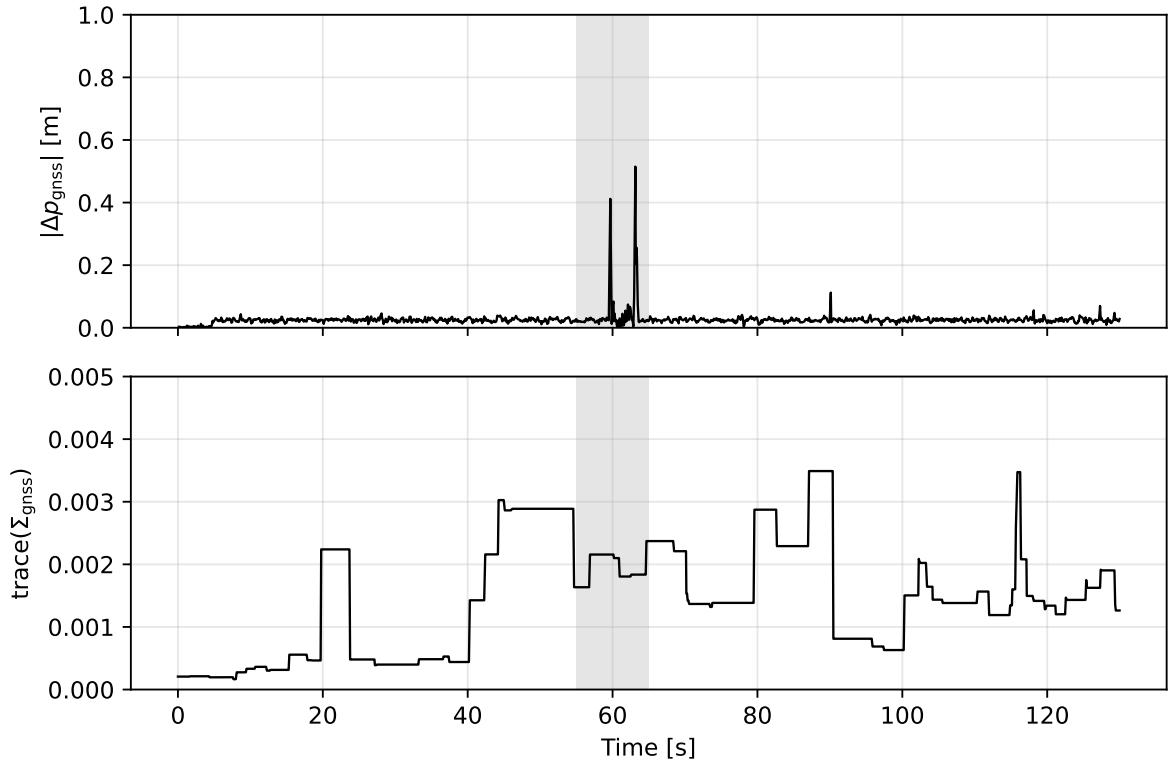


Fig. 3.5 Time histories of the GNSS incremental displacement $|\Delta p_{\text{gnss}}|$ and the covariance trace $\text{trace}(\Sigma_{\text{gnss}})$ for the 2025-10-23 dataset. Only the first 130 s are shown to focus on the interval around the detected trajectory discontinuity in Fig. 3.4.

用せず、FAST-LIO2 によるオドメトリのみを用いてマッピングを行う LIO 単独である。次に、GNSS の品質を考慮せず、得られた観測値をそのまま RTAB-Map の位置制約として導入する単純統合である。そして最後が、提案する GNSS 品質監視モジュールによって観測の採否を判定し、信頼できるデータのみを RTAB-Map へ入力する提案手法である。

3.5.2 評価指標

本実験を行う農業用ハウス環境では、走行軌跡を高精度な計測器による真値の取得が困難である。また、RTK-GNSS 自体が不安定であるため、GNSS を正解として使うこともできない。そこで本研究では、地図や軌跡の整合性に着目して定性的な評価を行う。

評価の観点は以下の 3 点である。第 1 に点群地図の重なりを確認する。同じ場所を何度も通ったときに、壁面や柱等の構造物に矛盾した重なりが発生していないかを視認し、地図の歪みを評価する。第 2 に軌跡の滑らかさを確認する。車両の運動学的制約に反する、非連続な位置の跳躍の有無を確認する。第 3 に復帰時の挙動を確認する。GNSS が不安定な状態から回復したとき

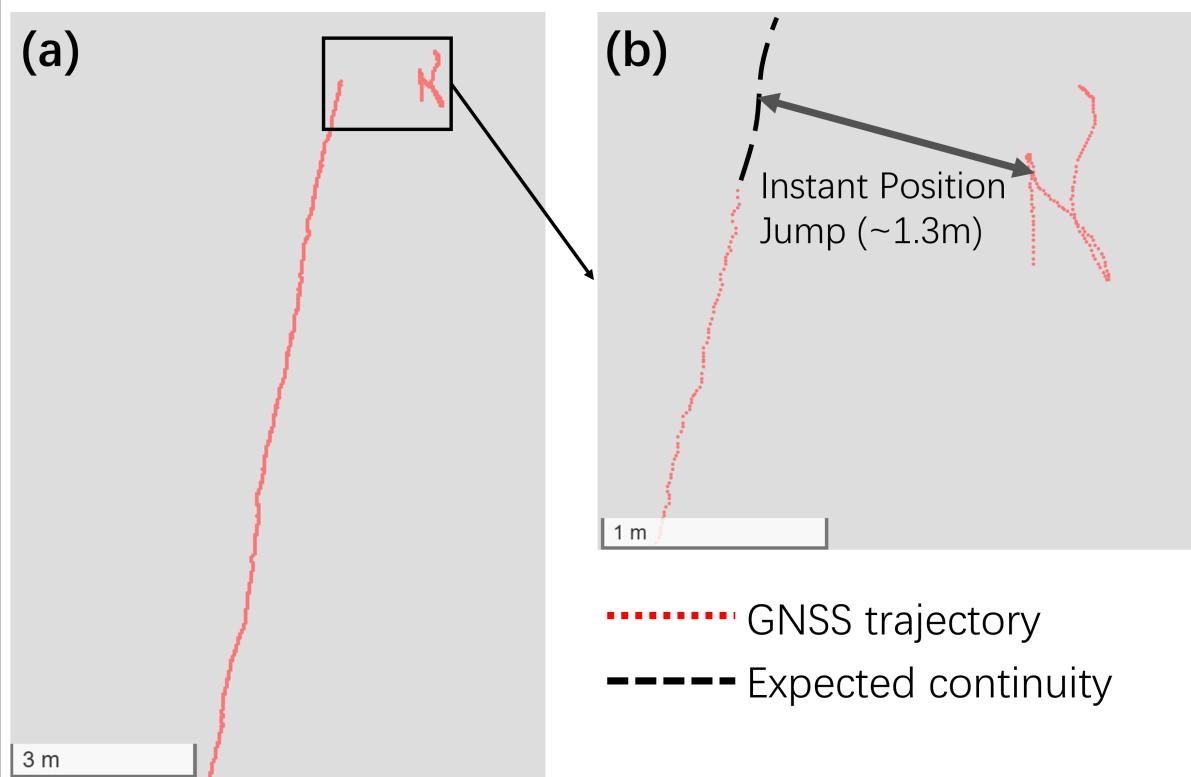


Fig. 3.6 GNSS trajectory discontinuity observed on Oct. 20, 2025. (a) Global trajectory overview. (b) Enlarged view showing a similar instantaneous position jump of approximately 1.3 m, indicating the reproducibility of the phenomenon.

に、誤った拘束が地図構造の破綻を引き起こさないかを確認する。また、提案手法の動作確認として、システムがデータを遮断したタイミングが適切かどうかも併せて確認する。

3.5.3 走行軌跡の比較

提案手法と従来手法（品質監視なし）の差を示すため、RTAB-Map が output する map 座標系の走行軌跡を比較した。なお、両軌跡は走行開始直後の短時間区間を基準として位置・方位を整列し、形状差が視覚的に比較できるようにした。

Fig. 3.7 より、全体としては両手法で類似した軌跡が得られている一方で、特定区間において従来手法の軌跡が局所的に逸脱していることが分かる。Fig. 3.8 は、差が最も顕著であった区間 A の拡大図である。A は GNSS の NLOS 影響が疑われる区間であり、従来手法では品質低下した GNSS 観測が拘束として混入することで、軌跡の逸脱が生じたと考えられる。一方、提案手法では GNSS 観測を品質監視により遮断し、同区間における推定の安定化を確認した。

なお、ハウス間の通路のように周囲構造が少ない区間では、LiDAR 点群が疎になりやすく、

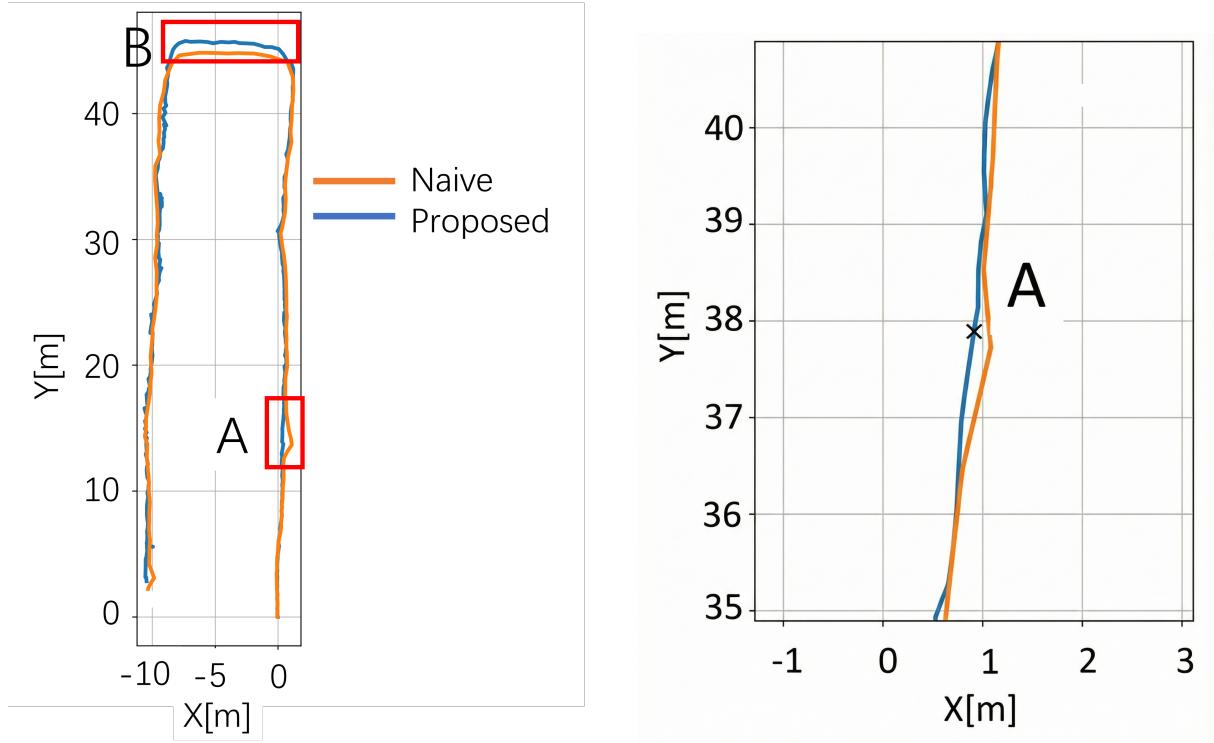


Fig. 3.7 Comparison of trajectories between the proposed method and the naive method.

Fig. 3.8 Enlarged view around point A (NLOS-affected segment) in Fig. 3.7.

Fig. 3.7 の B に示すように、LIO が縮退して不安定となる場合がある。この現象は GNSS の NLOS 影響とは別の要因で生じるため、本研究では A に示す NLOS 影響が疑われる区間を主な比較対象として示した。

3.5.4 評価結果と考察

前節では、提案手法と従来手法（品質監視なし）の走行軌跡を比較し、Fig. 3.7～Fig. 3.9 では差が顕著に現れる区間を拡大して示す。次に、点群地図の比較により、誤った拘束の混入が地図に与える影響を確認する。

2025 年 10 月 23 日の走行データを用いた各手法の点群地図と推定軌跡の比較を Fig. 3.10 に示す（白：点群地図、黄：推定軌跡）。単純統合では、地図全体を俯瞰すると後続の最適化によって整合しているように見える場合があるが、異常発生の直後 (Fig. 3.10(b)) において、局所的な地図のズレや歪みが観測された。これは、誤った GNSS 制約が因子グラフに導入された影響であると考えられる。これに対し、LIO 単独では GNSS を用いないため外れ値の影響は受けないものの、長期的なドリフトを抑制するための絶対的な制約が得られないという課題がある (Fig. 3.10(c))。一方、提案手法では、異常が疑われる区間の GNSS 観測を適切に遮断すること

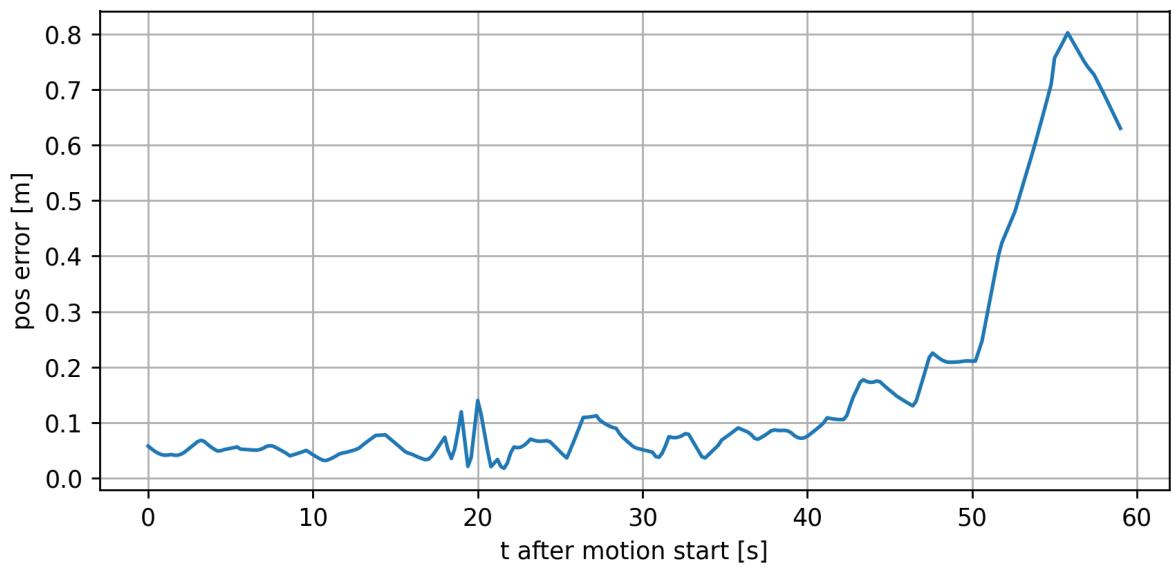
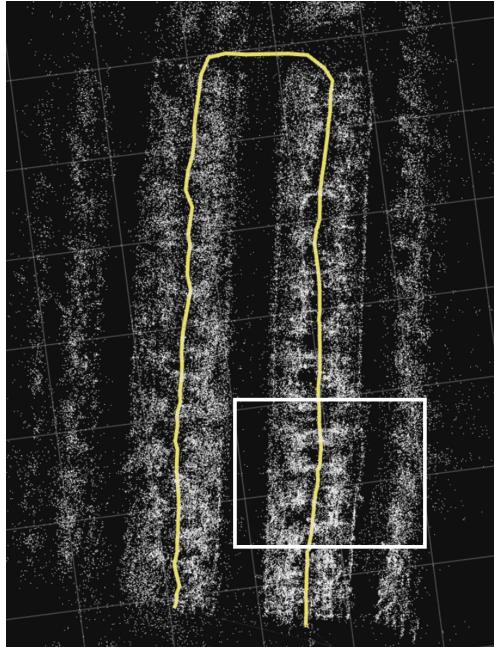
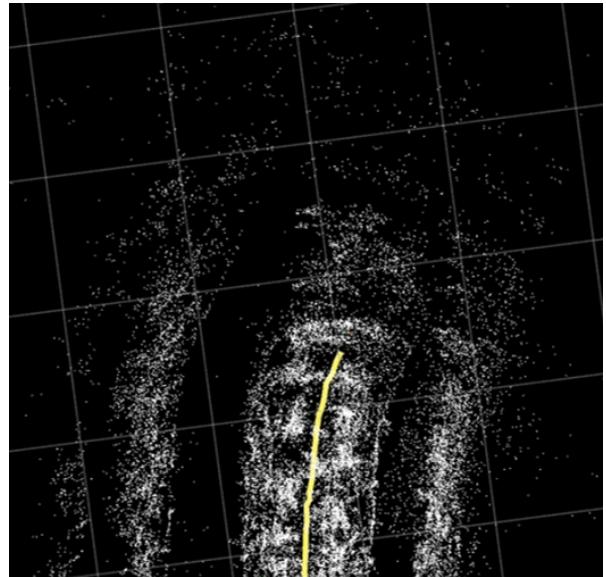


Fig. 3.9 Positional difference over time between the proposed and naive methods.

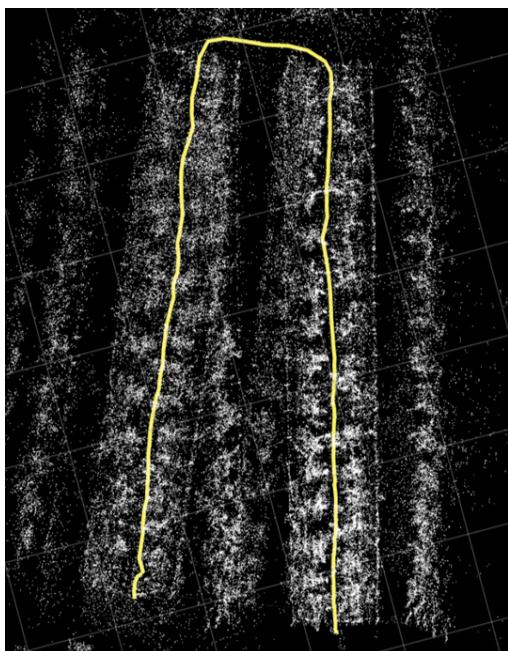
で、局所的な歪みが抑制されることを確認した (Fig. 3.10(d)).



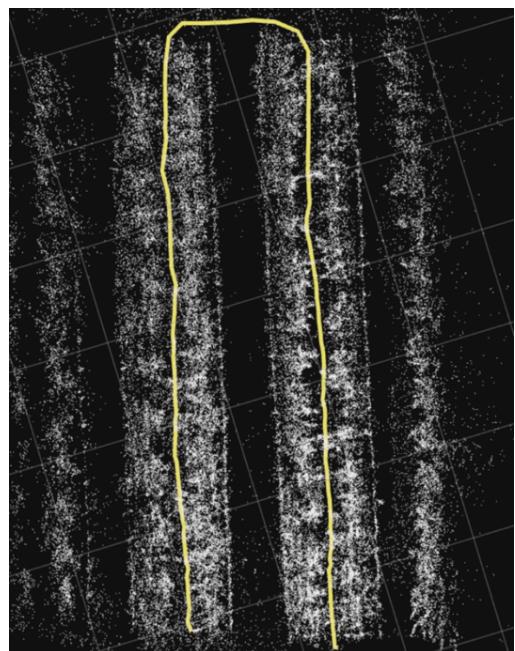
(a) Naive GNSS-LIO fusion, where the boxed region indicates the area around the observed anomaly.



(b) Enlarged view of the boxed region in (a)



(c) LIO-only mapping without GNSS constraints.



(d) Mapping result with the proposed method.

Fig. 3.10 Mapping results for the 2025-10-23 dataset (white: point cloud map, yellow: estimated trajectory).

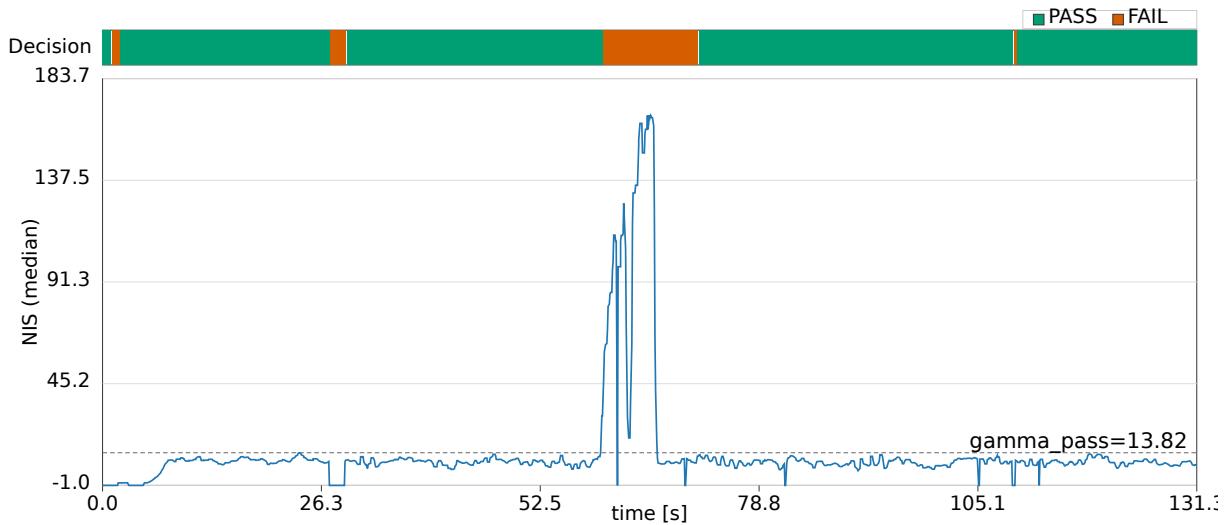


Fig. 3.11 Time history of the median NIS and the acceptance decision for the 2025-10-23 dataset. The dashed line indicates the threshold γ_{pass} , and the color bar shows the PASS/FAIL decision.

また、NLOS の影響をより明確に示すため、単純統合における異常発生直後の局所的な挙動を Fig. 3.10(b) に示す。本走行データでは、異常の発生直後に地図の歪みが生じたが、その後の整合的な観測やループ閉じ込みによって、全体的な誤差が解消される挙動も確認された。しかし、このような回復が常に保証されるものではなく、異常の規模や発生タイミングによっては、地図の整合性が著しく損なわれ、回復不能となる恐れがある。したがって、異常の疑われる観測値を事前に選別し、最適化から排除することが重要である。

提案手法による異常検知のプロセスを確認するため、2025 年 10 月 23 日のデータにおける NIS と判定結果の時系列を Fig. 3.11 に示す。図中の破線は閾値 γ_{pass} を、上部のバーはデータの採用／遮断を表す。異常が発生した区間では NIS が急増しており、GNSS 観測が適切に排除されていることが分かる。また、NIS が閾値以下であっても、可用性判定や復帰時の遮断される場合がある。これは、誤った拘束が因子グラフへ混入することを確實に防ぐための判定によるものである。

本評価により、実環境で発生する GNSS の測位異常に対し、品質監視によって地図の整合性を維持できることを確認した。一方で、本実験環境では異常の発生頻度が限定的であったため、統計的な信頼性を高めるには追加の長時間のデータ収集が必要である。今後は、複数のデータセットを用いて、提案手法の再現性を検証することが課題である。

第4章 高速分光センシングシステム の構築

本章では、AGV走行中に生育環境を計測するために構築したセンサユニットについて述べる。ユニットは環境センサ群と分光センサから構成される。以降は、主要要素である分光センサの高速取得の実装と評価を示す。実験環境（信州大学繊維学部の圃場）では、ロボットが走行しながら連続的に計測を行うため、分光データの取得には高い時間分解能が要求される。

本研究で使用する浜松ホトニクス製の超小型分光センサ C12880MA は、外部クロックに同期して信号を出力する仕様である。しかし、一般的な割り込み処理に基づくデータ取得方法では、動作が高速になると CPU の処理限界を超過し、データの欠落やタイミングのズレが生じやすい。そこで本研究では、まず再現実験によって割り込み処理の限界を示した上で、DMA (Direct Memory Access, 以下, DMA) を用いたデータ取得システムを設計・実装した。

具体的には、タイマを用いてセンサへのクロック (CLK 信号) を連続的に生成し、トリガ信号 (TRG 信号) に同期して ADC 変換を開始させる。変換されたデータは、DMA によって CPU を介さずにメモリへ直接転送される。さらに、信号 (ST) の立ち下がりから計測開始までの遅延時間を実測し、有効な画素範囲の補正に反映させることで、5 MHz での安定した連続取得を実現した。この手法は、マイクロコントローラ (STM32F446RE および STM32H723ZG) 上に実装されている。

本研究で使用した分光センサの外観を Fig. 4.1 に、システム設計において主な仕様を Table 4.1 に示す。



Fig. 4.1 Miniature spectrometer C12880MA used in this study.

Table 4.1 Key specifications of the C12880MA spectrometer.

| Item | Specification |
|-------------------------|---|
| Spectral range | 340–850 nm |
| Number of pixels | 288 |
| Pixel size | $14 \times 200 \mu\text{m}$ |
| Slit size | $50 \times 500 \mu\text{m}$ |
| Maximum clock frequency | 5 MHz |
| Output signal | Analog video |
| Supply voltage | 5 V |
| Dimensions | $20.1 \times 12.5 \times 10.1 \text{ mm}$ |
| Weight | 5 g |

4.1 センサユニットの概要

本研究で用いるセンサユニットは、植生状態観察のための分光計測を中心核に、生育環境のデータ（温度・湿度・気圧、CO₂濃度）も同時に取得できるセンサユニットを構成した。センサユニット全体の構成を Fig. 4.2 に示す。環境量センサの実装および計測ロジックは先行研究で確立されているため、本章では C12880MA の高速駆動を実現するための要素技術に焦点を当てる。各センサの仕様および MCU とのインターフェース回路については、付録 (Fig. B.1, Fig. B.2, Fig. B.3(a), Fig. B.3(b),) に示す。

センサユニットを構成する部品とその主な仕様を Table 4.2 に、開発したユニットの外観を Fig. 4.3 に示す。C12880MA は外部クロックに同期して信号を出力するため、MCU 側でタイミング制御を行う必要がある。一方、温度・湿度・気圧センサ BME280 および CO₂ センサ S300L-3V は先行研究で確立された I²C インタフェースを用いて接続されている。これらのセンサの詳細については、それぞれ A および A' に示す。

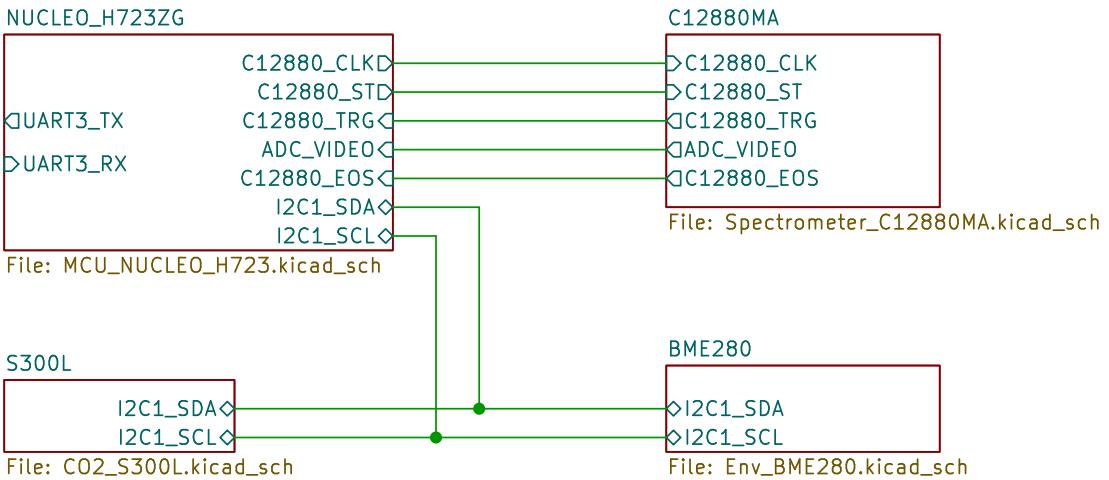


Fig. 4.2 Overall multisensor system architecture

4.2 従来方式の課題

C12880MA センサは、入力信号（ST 信号）の立ち下がり後に TRG 信号を出力し、これに同期してビデオ信号（VIDEO 信号）を更新する仕様である (Fig. 4.5). 従来の手法では、この TRG 信号の立ち上がりを割り込みとして検知し、割り込みサービスルーチン (ISR) 内部で内で ADC を起動してデータを読み出していた [3]. しかし、5MHz という高速なクロックで動作させる場合、TRG 信号の周期は 200ns 程度と極めて短くなる. この時間スケールでは、割込み処理に入るまでの遅延や処理時間のばらつきが無視できず、データの取りこぼしやタイミングのズレが頻発する. したがって、センサ本来の性能を引き出すには、ソフトウェアによる割込み処理に依存しない、ハードウェアレベルでの同期機構が不可欠である.

本研究では、従来手法と提案手法におけるデータ処理の流れを比較し、性能の制約を明確にする (Fig. 4.4). 従来方式では、TRG 信号ごとに CPU が介入する必要があるため、高速動作時には CPU の処理能力が追いつかなくなる. これに対し提案方式では、タイマと DMA を連携させることで、CPU を介さずに ADC 変換とデータ転送を自動的に行う仕組みを採用した.

以上の比較から、高周波領域における主要な性能制約が周期ごとの CPU 介在に起因することが分かる. 次節では、STM32F446RE を用いて従来方式の限界を再現的に確認し (Table 4.3), その後、提案方式により制約を回避できることを示す.

Fig. 4.6 に、本研究で用いる画素番号の定義と、センサ側インデックスと DMA バッファ上の

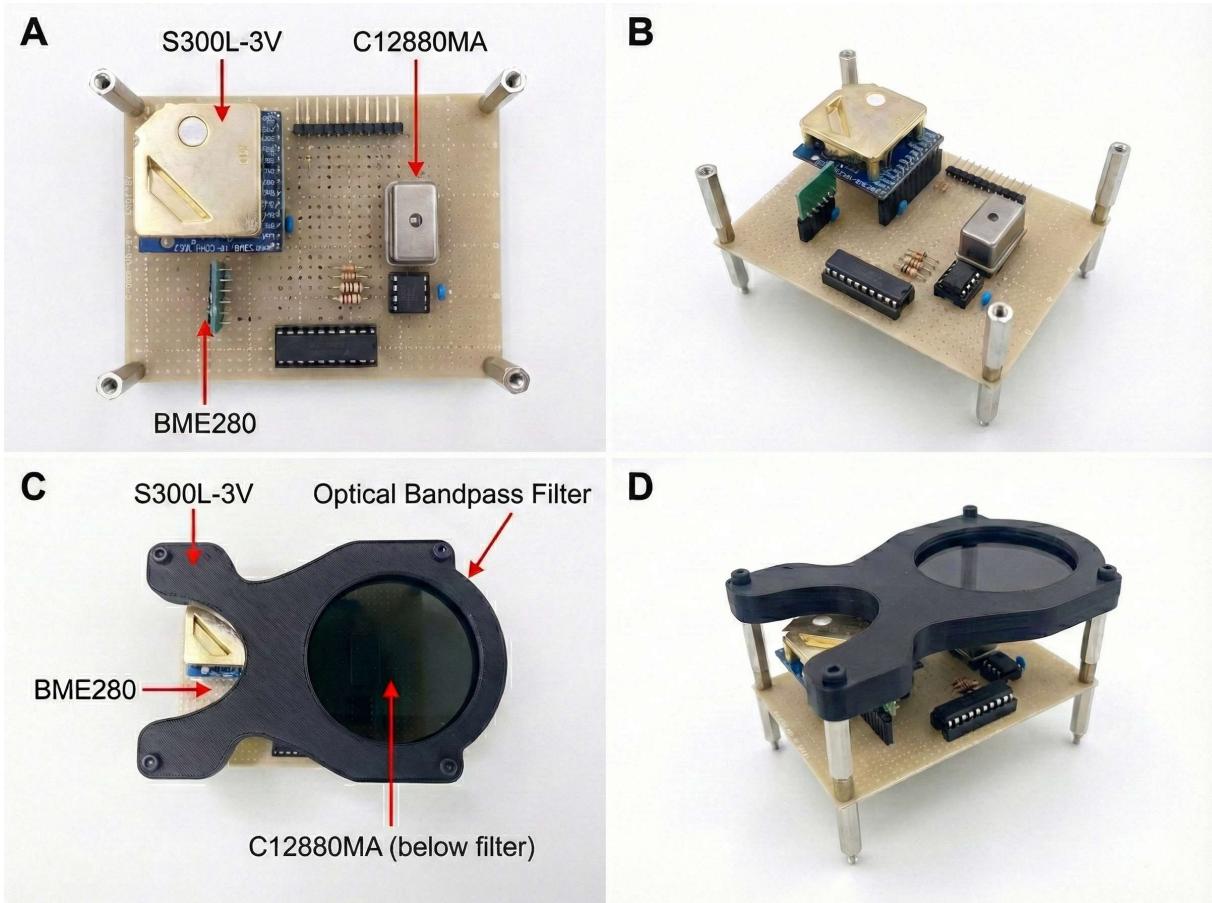


Fig. 4.3 Photographs of the developed sensor unit. (a) Top view of the sensor board integrating the C12880MA, BME280, and S300L-3V. (b) Oblique view showing the component layout. (c) Top view with the optical bandpass filter holder mounted. (d) The fully assembled unit ready for installation.

サンプル番号の対応関係を示す。本研究では ST 信号の立下りを $t = 0$ とし、その直後の第 1 画素を #1 と定義する。データシート上の仕様では、#1–#88 は無効画素であり、#89–#376 が有効画素である。

一方、実装では、ST 信号を立ち下げた後にソフトウェアで ADC および DMA を起動するため、処理遅延が発生する。実測の結果、この起動遅延によりセンサ側の #1–#4 に相当するデータが取得できていないことが判明した。その結果、本来 #89 から始まる有効データは、DMA バッファ上では #85 の位置に出現する。本研究では、この #85–#372 (計 288 サンプル) を有効な分光データとして採用する。なお、EOS (End of Scan) 信号は読み出し終了の確認にのみ使用し、DMA 転送自体は固定長 ($N = 387$ 、無効画素を含む 1 フレーム分) で終了させる設計とした。

また、従来方式の限界を確認するため、内部 ADC が比較的高速な STM32F446RE を用いて検証実験を行った (Table 4.3)。割込み処理のみを用いた場合、25.4 kHz 付近でデータの欠落が発生した。DMA を併用して CPU 負荷を低減した場合でも、130 kHz 程度が限界であった。この比較

Table 4.2 Sensor unit components and key specifications

| Component | Manufacturer | Interface | Note |
|---------------------------------|----------------------------------|---------------------------------------|-------------------------------------|
| Mini-spectrometer C12880MA | Hamamatsu Photonics | Analog (VIDEO), High-speed CLK/ST/TRG | synchro-nized acquisition |
| BME280 (AE-BME280) | Bosch Sensortec / Akizuki Denshi | I ² C | Temperature / humidity / pressure |
| S300L-3V CO ₂ sensor | ELT SENSOR | I ² C | CO ₂ concentration |
| MCU | STMicroelectronics | — | STM32F446RE (F4) / STM32H723ZG (H7) |

Table 4.3 Limits of acquisition frequency with conventional methods

| Method | MCU | Achieved frequency |
|-----------------|-------------|--------------------|
| Interrupt only | STM32F446RE | 25.4 kHz |
| Interrupt + DMA | STM32F446RE | 130 kHz |

実験により、CPUによるソフトウェア処理が、高速化を妨げる主な原因であることを確認した。

4.3 分光データのハードウェア同期取得アーキテクチャ

本研究では、5 MHz 級の高速読み出しにおいてサンプリング位相の決定性を確保するため、ソフトウェア割込みを介在させないハードウェア同期取得を構築した。C12880MA は、CLK 信号を連続的に入力し、ST 信号によって積分区間を制御する仕様である。提案手法では、TRG 信号に同期したハードウェアトリガで ADC 変換を直接駆動し、DMA を用いて画素データを逐次転送する。

4.3.1 取得タイミング設計

1 フレームの取得は次の手順で構成される。 (i) ST を High に設定して積分を開始し、所定の積分時間 T_{int} だけ待機する。 (ii) ST を Low へ遷移させて積分を終了し、直後に ADC を DMA モー

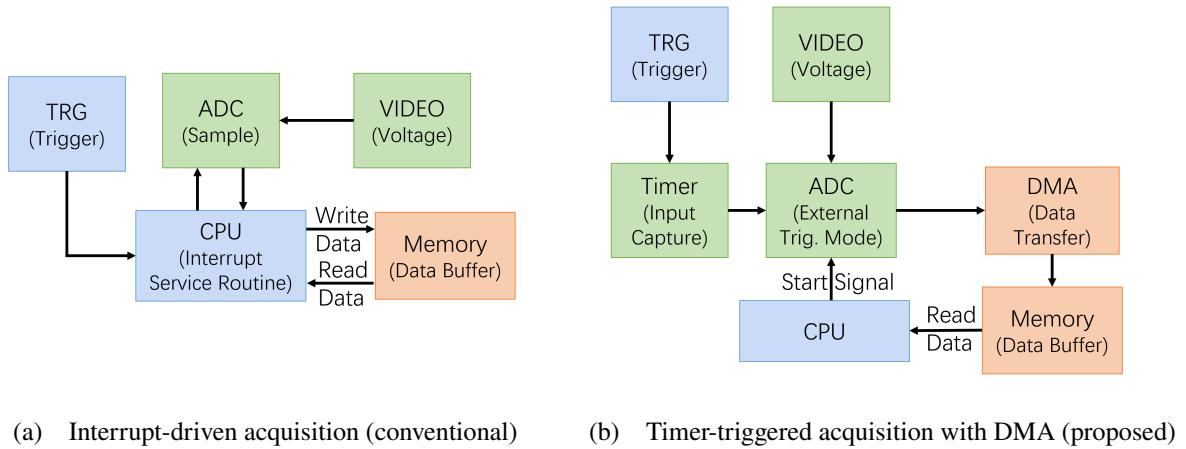


Fig. 4.4 Comparison of acquisition data paths. In the conventional method, the CPU handles every TRG event in an ISR, which becomes the bottleneck at MHz rates. In the proposed method, the TRG edge is captured by a timer and directly drives ADC conversion via an external trigger, while DMA streams samples to memory. CPU involvement is limited to frame start/end control.

ドで開始する。 (iii) 以降は TRG 信号の立上りに同期して ADC 変換が自動的に実行され、DMA によりバッファへ連続転送される。 (iv) DMA コントローラが転送完了割り込みを発生させるによりフレーム完了を検知し、次フレーム準備として ST を High へ戻す。この構成により、各サンプルの取得タイミングは TRG 信号によって規定され、CPU の介入はフレームの開始と終了のみに限定される。

4.3.2 サンプリング実装

Fig. 4.5 に示した通り、C12880MA は入力される CLK 信号に同期して TRG 信号を出力する。本実装では、汎用タイマ (TIM2) の PWM 出力機能を用いてセンサへの CLK 信号を生成する。さらに、別のタイマ (TIM15) を用いて TRG 信号のエッジを検出し、そのイベントを ADC の外部トリガとして接続した。これにより、TRG 信号の周期に同期した正確なサンプリングが、CPU の処理状況に依存せず実行される。

4.3.3 有効画素範囲の補正

前述の通り、本実装では ST 信号の立ち下がり後にソフトウェアで ADC と DMA を開始するため、わずかな起動遅延が生じる。この遅延は、取得される画素列の開始位置における固定のオフセットとして現れる。実測の結果、このオフセットは TRG 周期換算で約 4 画素分 (#1–#4) であることが確認された。したがって、DMA バッファ上では本来 89 番目にあるはずの有効画素

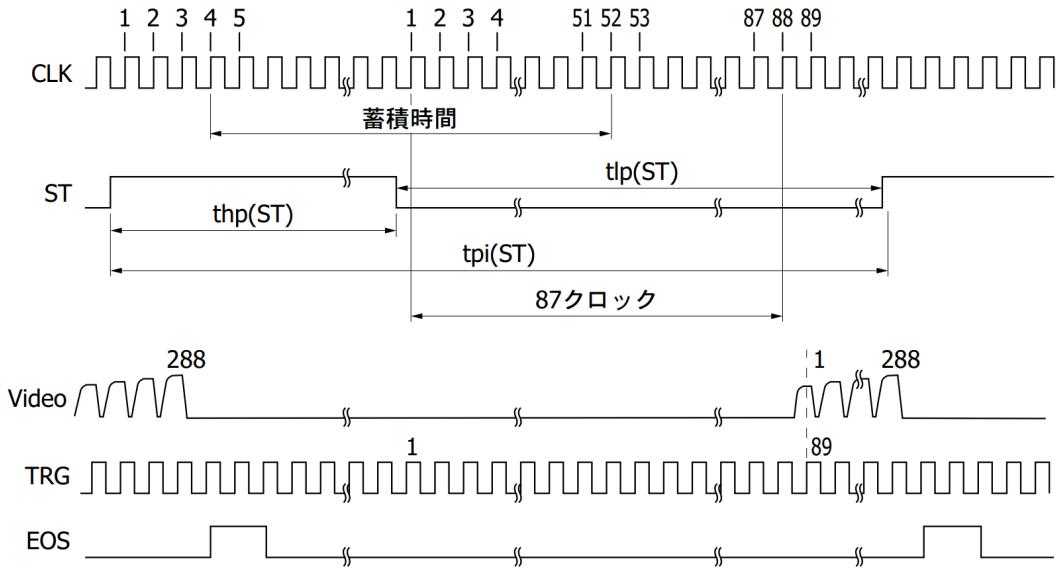


Fig. 4.5 Timing diagram of the C12880MA[23].

の先頭が、85番目付近に出現する。本研究ではこの挙動を固定遅延として扱い、バッファの先頭85画素分を無効データとして除外することで、有効なスペクトルデータを安定して抽出した。

4.4 評価

本節では、提案アーキテクチャが安定したデータ取得を実現していることを検証する。具体的には、まずオシロスコープを用いた信号タイミングの実測を行い、ハードウェアレベルでの同期動作を確認する。次に、連続取得時におけるデータの完全性、すなわちデータの欠落やズレがないかを検証する。最後に、既知の光源を用いたスペクトルの再現性を評価する。なお、本実験で使用したSTM32 NUCLEO-H723ZG開発ボードとセンサユニットの接続構成をFig. A.1に示す。

4.4.1 高速動作の検証

本研究では最大5MHzのサンプリング速度を実現するため、STM32H723ZGに提案アーキテクチャを実装した。STM32H7シリーズではデータキャッシュが有効に機能するため、DMAがメモリに書き込んだ最新データをCPUが即座に読み出せないキャッシュコヒーレンシー(Cache Coherency)の不整合が発生する場合がある。そこで本実装では、DMAの転送先バッファをキャッシュの影響を受けないDTCM(Data Tightly Coupled Memory)領域に配置することで、データの整合性を確保した。加えて、ADCのハードウェアキャリブレーションとトリガ設定を最適化することで、目標とする5MHzでの連続取得に成功した。

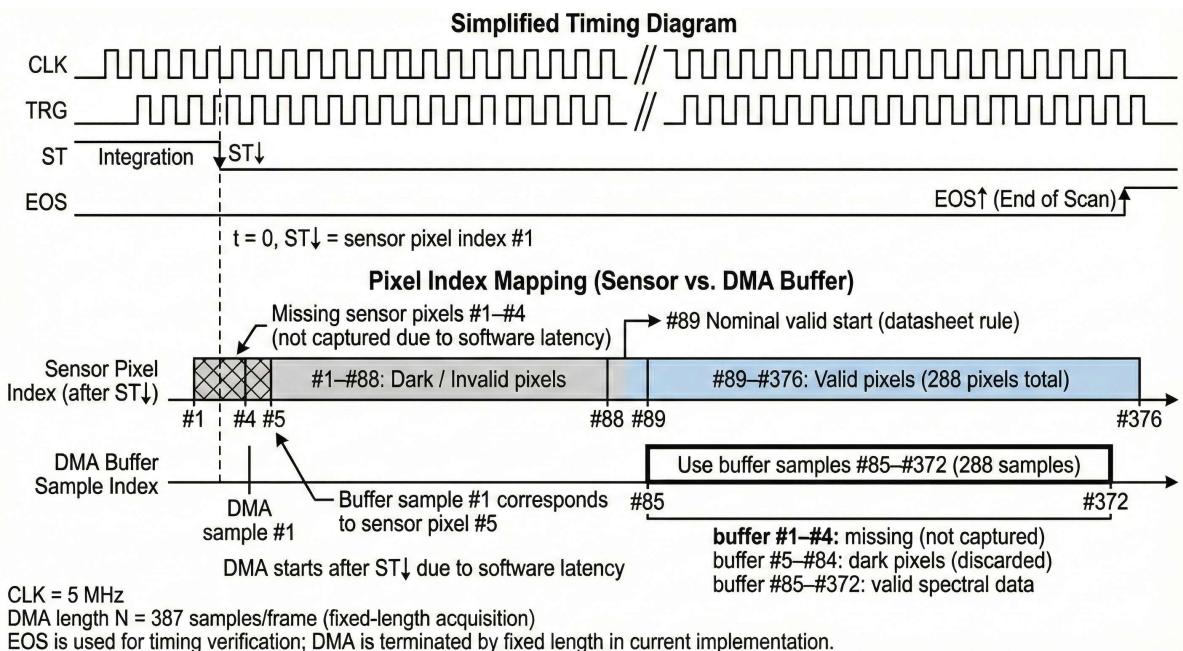


Fig. 4.6 C12880MA readout rule and pixel index mapping between sensor-side definition and DMA buffer in this work. The sensor pixel index is defined from the falling edge of ST ($t = 0$), where pixels #1–#88 are invalid and pixels #89–#376 are valid (288 pixels). Due to software start latency, sensor pixels #1–#4 are not captured. Therefore, the nominal valid start at sensor pixel #89 appears at DMA buffer sample #85.

Fig. 4.7 に、5 MHz 動作時におけるオシロスコープの計測画面を示す。ここでは CH1 を TRG 信号, CH2 を CLK 信号, CH3 を EOS 信号, CH4 を VIDEO 信号としている。波形を確認すると、TRG の立ち上がりに同期して VIDEO 信号が遷移している様子や、EOS 信号の発生付近でデータ出力が停止する正常なシーケンスが確認された。

4.4.2 取得データの妥当性確認

本節では、高速分光センシングシステムにおいて取得される信号が、意図したタイミング制御および読み出し制御に従って動作しているかを確認することを目的とする。オシロスコープから保存した CSV データを用い、EOS 信号、ST 信号および VIDEO 信号の関係をグラフとしてプロットした。

まず、Fig. 4.8 に EOS 信号と VIDEO 信号の波形を示す。本実験では、光源とセンサ間の配置を一定とし、照明条件のみを変化させた。強い光を当てた場合 (Fig. 4.8(a)) と遮光した場合 (Fig. 4.8(b)) のいずれにおいても、EOS 信号の立ち上がりに同期して VIDEO 出力が停止している。これにより、ゲートロジックによる読み出し停止機能が外部環境光条件によらず正しく動作

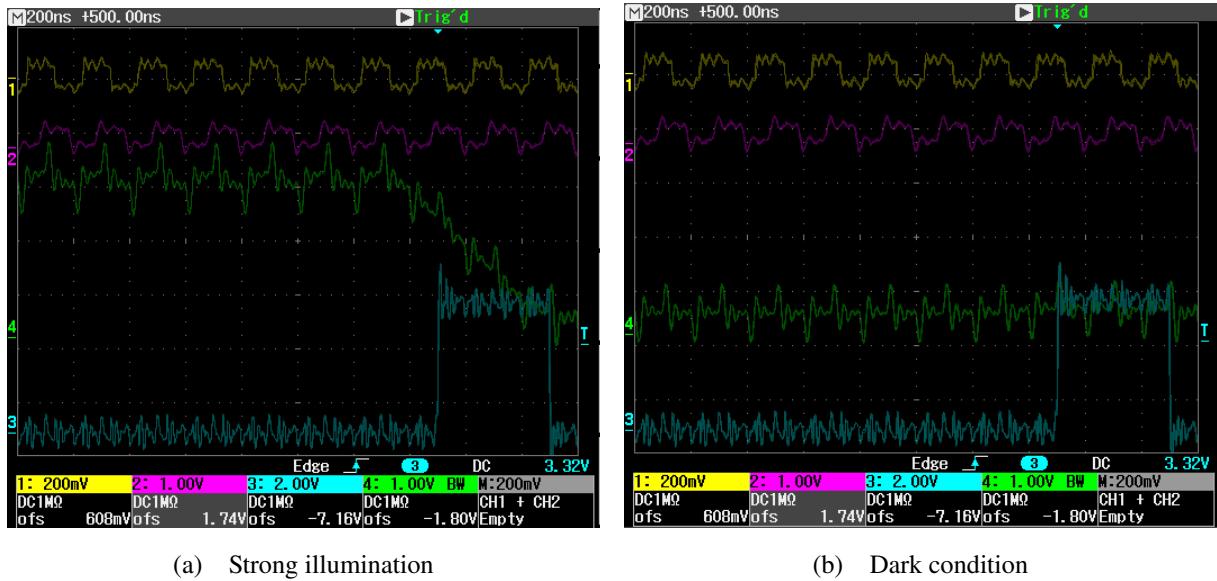


Fig. 4.7 Oscilloscope screenshots of the End-of-Scan (EOS) timing at 5 MHz. (a) Strong illumination.
(b) Dark condition. Yellow: TRG, magenta: CLK.

Table 4.4 Acquisition frequency of the proposed architecture

| Method | MCU | Achieved frequency |
|-----------------------|-------------|--------------------|
| Proposed architecture | STM32F446RE | 1.5 MHz (theory) |
| Proposed architecture | STM32H723ZG | 5.0 MHz (achieved) |

していることを確認した。

次に、様々な照明環境および光源距離における ST 信号と VIDEO 信号の応答特性を Fig. 4.9 に示す。Fig. 4.9(a) の遮光条件ではノイズ成分のみが観測されているのに対し、同 (b) の自然光下では光源に対応したスペクトルピークが捉えられている。また、光源との距離を変えた同 (c) および同 (d) を比較すると、光量に応じて VIDEO 信号の振幅が変化しており、本システムが光量変化に対する欠落や位相のズレを伴うことなくセンサのアナログ出力を正確にデジタル化できていることが分かる。

4.5 その他センサのデータ取得と統合

分光データと同時に、生育環境の基礎量として温度・湿度・気圧および CO_2 濃度を取得するため、BME280 および S300L-3V をシステムに統合した。これら環境センサの取得処理そのもの

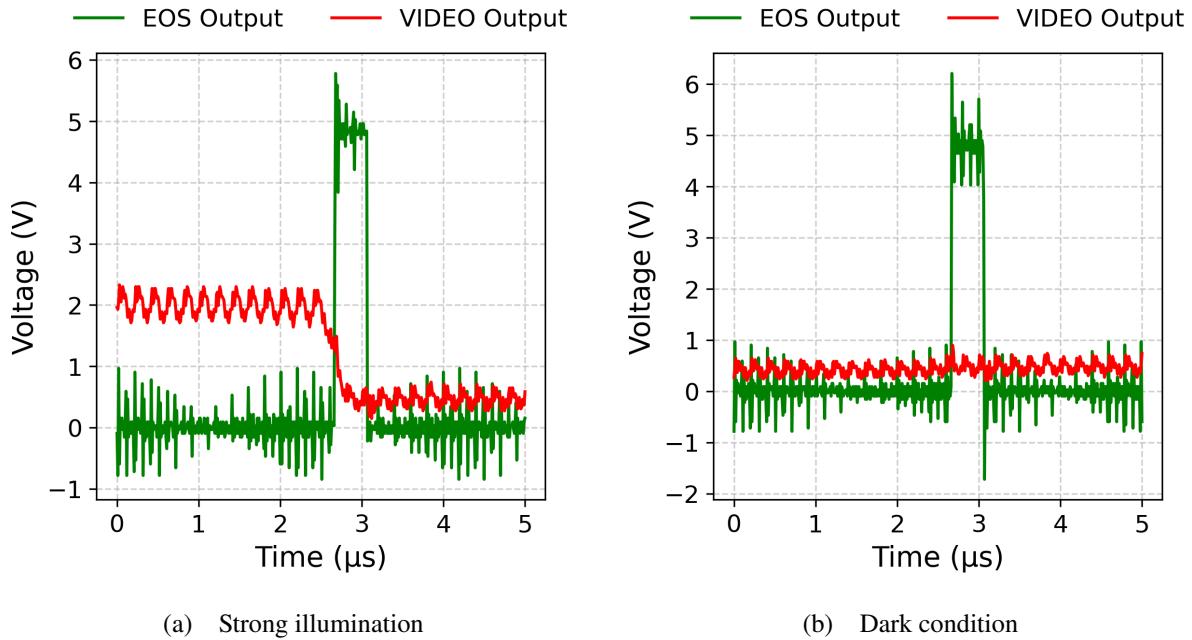


Fig. 4.8 Replotted EOS (green) and VIDEO (red) waveforms from CSV data at 5 MHz. (a) Strong illumination. (b) Dark condition.

は先行研究で確立された実装に基づくが、本研究ではセンサユニットの MCU を STM32 へ変更したことに伴い、デバイスドライバおよび制御を再設計し、HAL (Hardware Abstraction Layer) ベースで再設計した。具体的には、S300L-3V や BME280 は I²C 通信により所定周期で計測する。各計測値には MCU 内の単調増加タイムスタンプを付与し、分光フレームと同一の時刻系でログ化することで、走行中の計測データとして統合可能とした。

4.6 まとめ

本章では、C12880MA を用いた高速分光センシングの実現に向け、ハードウェア同期に基づくデータ取得システムを構築した。まず、従来の割込み駆動方式では高速化に限界があることを実験により示した。その上で、タイマと DMA を連携させ、CPU を介さずに連続的に画素データを取得するアーキテクチャを提案した。また、読み出し開始時の遅延によって生じる画素ズレを定量化し、有効画素範囲を補正することで、正確なスペクトル計測を可能にした。最後 STM32H723ZG に実装し、5 MHz での安定した連続取得を実証した。

次章では、本センサユニットを用いて取得したデータに基づき、環境マッピングおよびその評価を行った結果について述べる。

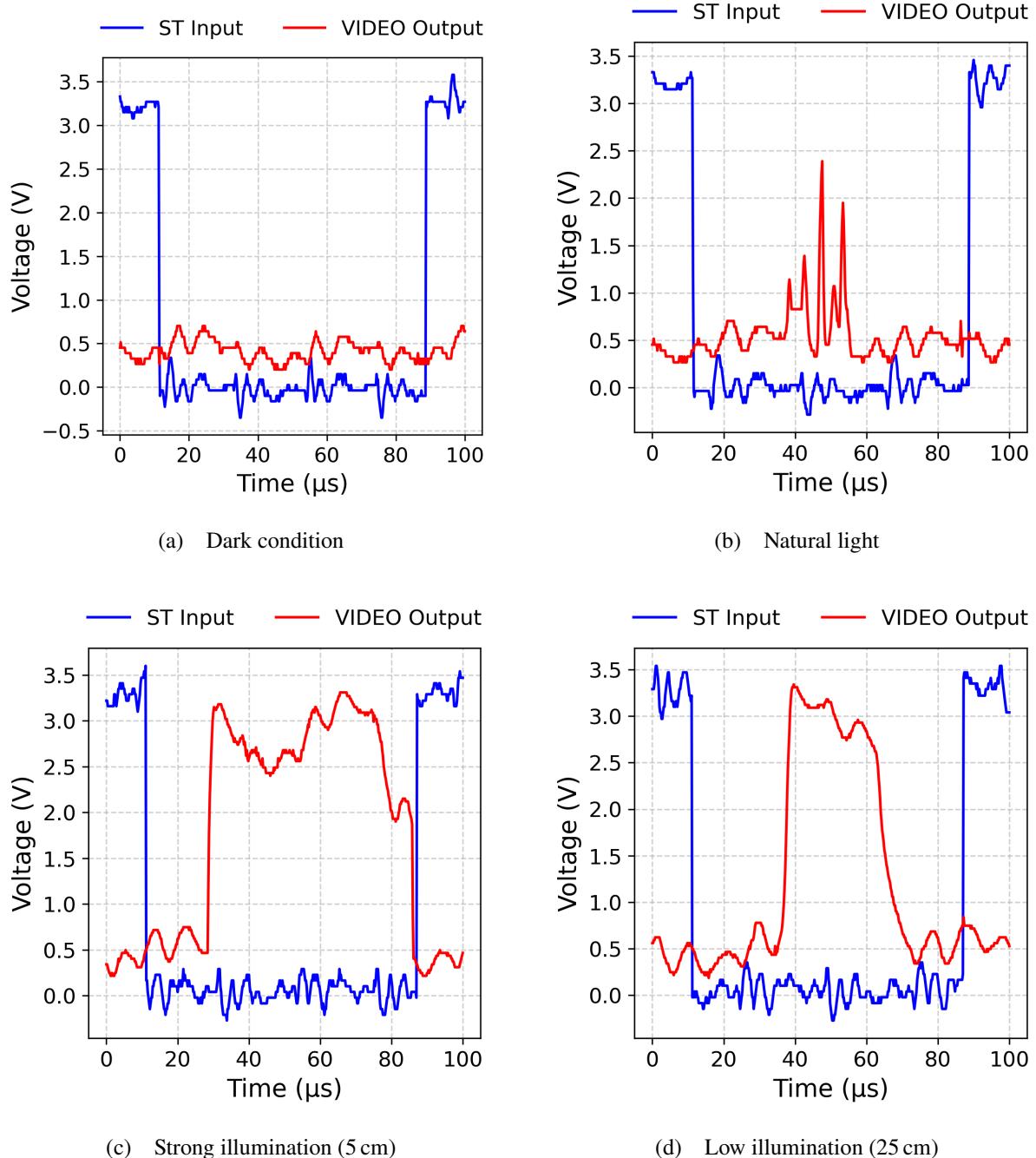


Fig. 4.9 ST and VIDEO signal waveforms under different illumination conditions. (a) Dark condition.
 (b) Natural light. (c) Strong illumination at 5 cm. (d) Low illumination at 25 cm.

第5章 生育環境マッピング

本章では、開発したセンサユニットと位置推定システムを統合し、実際の圃場環境における生育情報のマッピングを行う。

5.1 マッピング手法と実験条件

本研究の最終目標は完全自律走行によるモニタリングであるが、本実験の段階では自律走行アルゴリズムの検証を並行して行っているため、AGVを手動制御にて走行させ、評価用データセットを取得した。具体的には、GNSS/LiDARに基づく自己位置推定の結果を基準時刻系とし、非同期に取得される環境センサの観測値を補間・同期することで、同一の走行データとして統合し、生育情報マップを生成する。これにより、将来的な自律走行システムにおいて要求される環境マッピング機能の実現可能性を示す。

5.2 データの同期と生育環境

具体的なデータ処理手順は以下の通りである。

1. データの同期: センサユニットから得られた環境データに対し、時刻情報をもとに最も近い自己位置を割り当てる。
2. 正規化: 本章のマップでは、空間的な勾配を強調するため、取得データの範囲に合わせて色の表示レンジを調整する。なお、これはあくまで視認性を良くするための処理であり、数値の比較は各センサの出力値そのものに基づく。
3. 配置と可視化: 2次元平面上の走行軌跡としてプロットし、各地点におけるセンサ値を色情報として重ねて表示する。

5.2.1 分光スペクトルの特徴抽出と空間マッピング

分光センサは各観測時刻 t_i において 288 点のスペクトル $\mathbf{I}_i \in \mathbb{R}^{288}$ を出力する。スペクトルは高次元であるため、本研究では前処理、特徴量の抽出、位置情報との対応付け、という 3 段階の処理を経てマップ化を行った。

まず、ノイズや明るさの変動を抑えるための補正と正規化を行い、正規化スペクトル s_i を得た。次に、植生の有無や状態を識別する指標として、NIR 帯域（近赤外）と Red 帯域（赤）の正規化差分（ND）、スペクトル質心 λ_c 、スペクトルの傾きが最大となる波長 λ_{RE} 、および参照データ s_{ref} に対する類似度 θ （SAM 手法）の 4 つの特徴量を計算した。最後に、これらの特徴量を取得時刻に最も近い自己位置 $p(t_i)$ と結びつけることで、走行軌跡上に配置し、空間的な分布として可視化した。

5.2.2 スペクトル特徴による植生・非植生の識別可能性

本研究で用いる分光特徴量は、センサが観測した反射スペクトルに基づく相対的な指標であり、観測方向や対象面の姿勢、照明条件の影響を受ける。そのため、気温のような地点固有の状態量を直接表すものではない。本章では、同一走行条件下で取得した観測量として扱い、空間的な変化傾向を可視化することを目的とする。

288 のデータから計算した各特徴量のマップを Fig. 5.5 に示す。ND (Fig. 5.5(a)) や Red-edge (Fig. 5.5(c)) は植物の光学的特徴を強く反映する指標であるため、マップ上においても植生があるエリアとないエリアの違いがある程度明確に確認できた。また、SAM やスペクトル質心は、スペクトルの形状変化を表す補助的な指標として用いた。なお、Fig. 5.6 は参考として作成したピーク波長のマップである。

5.2.3 環境データと場所による変化

次に、環境センサのマッピング結果 Fig. 5.1–5.4 に示す。実験場所は通気性の高いハウスであり、場所による環境差は非常に小さい条件であったが、空間マッピングの適用により以下の物理的傾向が可視化された。

具体的には、Fig. 5.1 と Fig. 5.2 を比較すると、温度が高い場所では湿度が低く、温度が低い場所では湿度が高いという逆相関の傾向が見られた。これは、気温上昇に伴う飽和水蒸気量の増加により相対湿度が低下するという熱力学的な物理法則と整合している。また、Fig. 5.3 に示すよ

うに、CO₂ 濃度はおよそ 400–510 ppm の範囲で推移している。

一方で、Fig. 5.4 に示す気圧については、開放型ハウスでの短時間計測であったため、変動幅は約 1 hPa 程度に留まり、顕著な空間的勾配は見られなかった。

5.3 生成された生育環境マップ

10月23日に収集したデータに基づき生成された各種環境マップを以下に示す。実験当日の天候は晴れであり、ハウス側面は換気のため開放された状態であった。

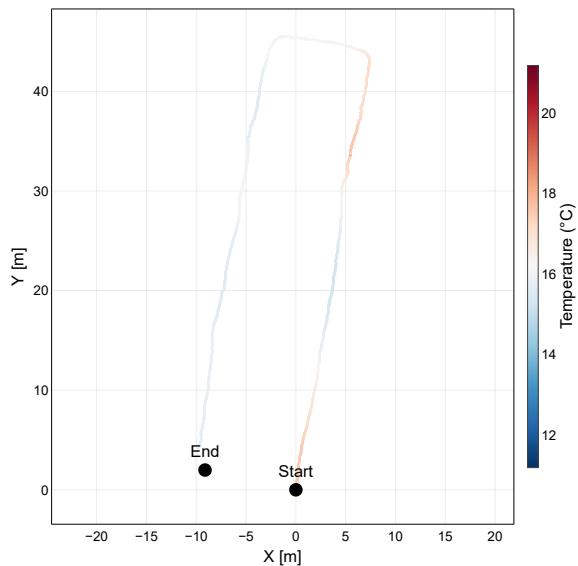


Fig. 5.1 Temperature map (°C).

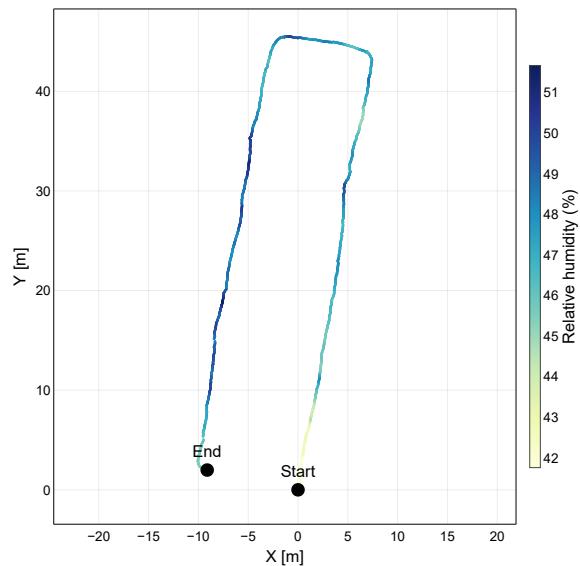


Fig. 5.2 Relative humidity map (%).

5.4 考察

本実験により、走行中に取得した環境センサデータを自己位置推定結果と同期させ、圃場内の空間分布として可視化できることを確認した。以下では、マッピングの幾何学的な正しさと、環境データの妥当性について考察する。

5.4.1 自己位置精度のマッピングへの影響

生成された環境マップの幾何学的な正しさについて述べる。本実験環境には真値が存在しないため、絶対精度の定量評価は困難である。しかし、第3章の Fig. 3.10 で示したように、外れ値に

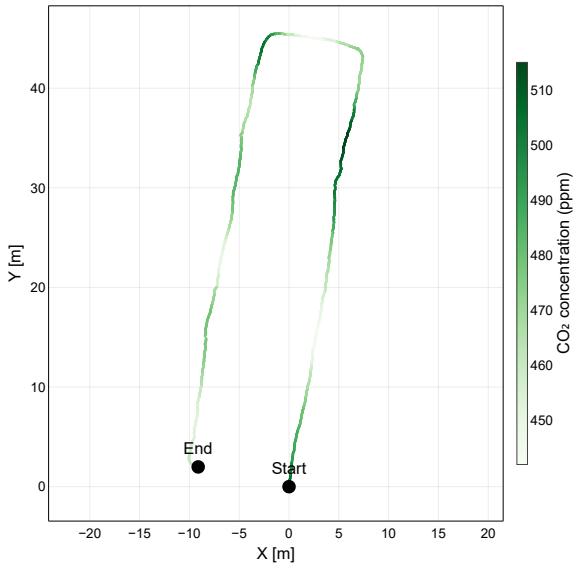


Fig. 5.3 CO₂ concentration map (ppm).

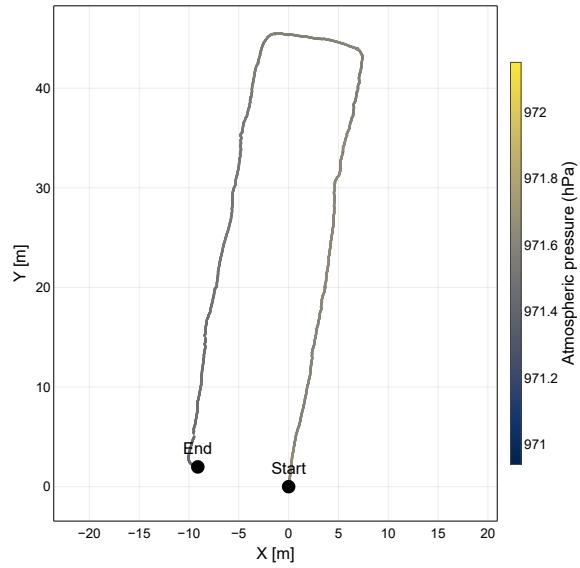
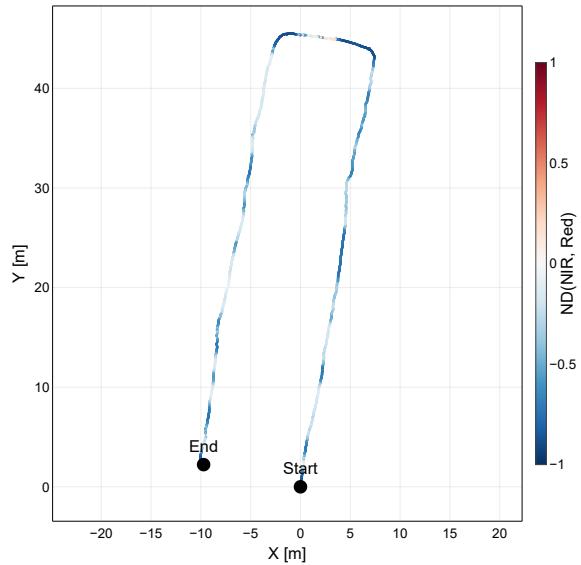


Fig. 5.4 Atmospheric pressure map (hPa).

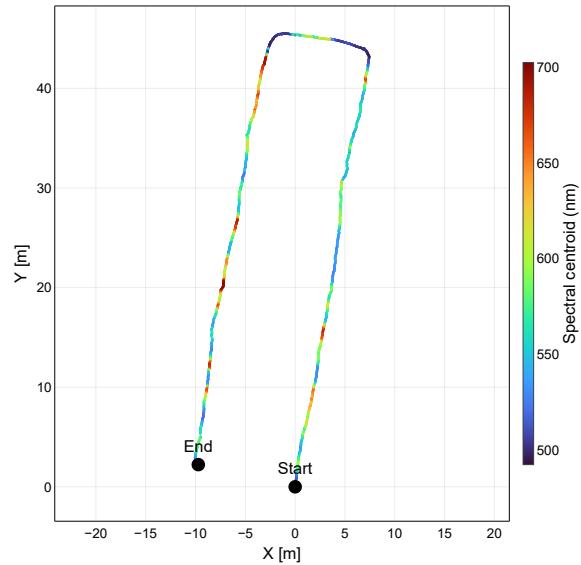
よる地図の破壊が防げている。したがって、地図の不連続な破壊が生じていないこと、および走行軌跡が連続に得られていることから、LIO が少なくとも大きな破綻のない相対精度を維持していると判断できる。

ここで、位置誤差が生育環境マップに与える影響を考える。ハウス内の温度、湿度、CO₂ 濃度といった環境データは、数センチメートル単位で急激に変動するものではなく、数メートルのスケールで緩やかに推移する特性を持つ。提案手法によりメートル級の突発的な位置飛びは排除されている。そのため、残留している数十 cm 程度の累積誤差は、対象とする環境データの空間勾配のスケールに対して十分に小さく、マッピングの信頼性を著しく損なうものではないと結論づけられる。

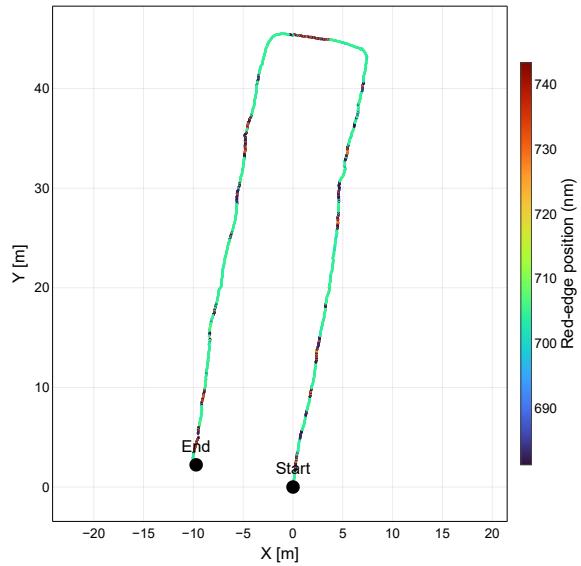
また、分光データ (Fig. 5.5) では、正規化差分などの特徴量を用いることで、植生の有無を反映したマップが得られた。特に、ND が高い値を示した区間は、走行経路上の植生が存在する領域に対応していると考えられる。このことから、提案システムは走行中に取得した観測データを空間分布として整理し、圃場内の相対的な特徴の違いを可視化できているといえる。



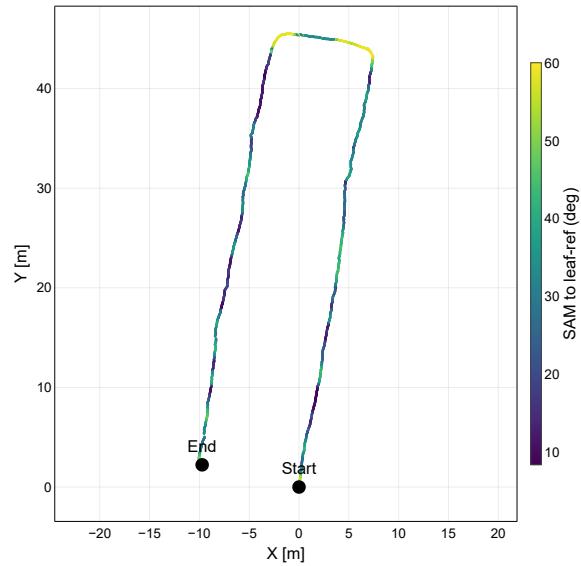
(a) ND(NIR, Red) map.



(b) Spectral centroid map.



(c) Red-edge position map.



(d) SAM similarity to vegetation reference.

Fig. 5.5 Spatial maps of spectral features along the trajectory, extracted from 288-band measurements.
These maps visualize relative variations of observations acquired along the trajectory.

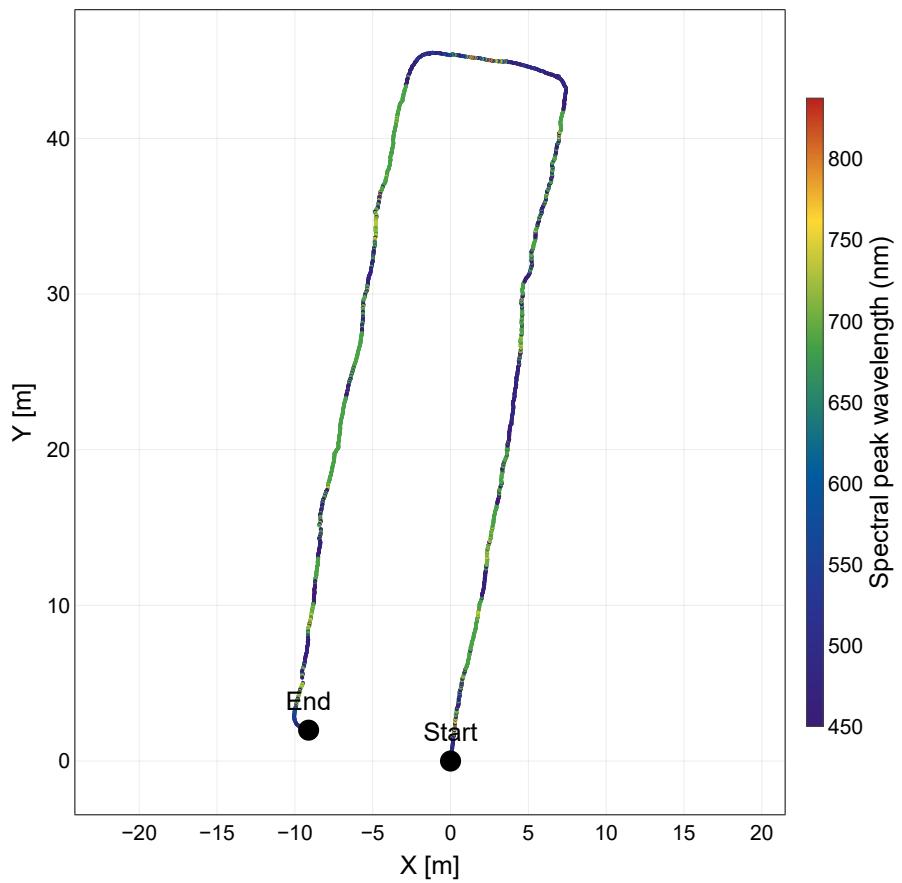


Fig. 5.6 Spectral peak wavelength map extracted from 288-band measurements. The map is shown as an exploratory visualization along the trajectory.

第6章 結言

6.1 本研究のまとめ

本研究では、農業用ハウス内を巡回して計測を行う自動走行システムを開発し、GNSS の測位精度が不安定な環境における自己位置推定の安定化と、高速分光センシングを用いた環境情報の可視化について検討した。

まず、ハウス環境における RTK-GNSS の挙動を調査した。その結果、多くの時間帯では高精度な測位ができるものの、遮蔽物やマルチパスの影響により、受信機ステータスが「RTK-FIX」等の良好な状態を示していても、数メートル規模の突発的な誤差が発生し得ることを実測データから確認した。このような突発的な外れ値が地図作成に入力されると、自己位置推定および地図の幾何学的整合性が破綻することが課題であった。

次に、この課題への解決策として、LIO (LiDAR Inertial Odometry) を短時間の基準とした GNSS 品質監視手法を構築した。本手法は、GNSS の観測値をそのまま採用するのではなく、LIO の増分変位と GNSS の増分変位の動的整合性を評価することで、観測値の採択または遮断を判定するアーキテクチャである。実環境の走行データを用いた検証により、NLOS の影響が疑われる区間において適切に GNSS データを遮断することで、地図の大きな歪みを防げることを確認した。ただし、今回の検証は限られたデータに基づくものであり、手法の汎用性や定量的な性能評価については今後の課題である。

また、より高密度な環境計測を実現するため、小型分光センサ C12880MA の高速駆動方式を開発した。従来の割込み処理による制御では高速化に限界があることを示した上で、ハードウェアトリガと DMA を用いた取得方式を実装した。これにより、STM32H723ZG において 5 MHz での安定した連続取得を実現した。さらに、データの読み出し開始時に生じる画素インデックスの固定オフセットを補正することで、高速取得時でも正確なスペクトルが得られるようにした。

加えて、上記の自己位置推定システムとセンシングシステムを統合し、温度・湿度・CO₂ 濃度・気圧、および分光データの特徴量を、共通の空間座標系上に重畠する処理系を構築した。これにより、巡回計測から得られる非同期な環境データを幾何学的に正しい軌跡上へマッピングし、圃場内の微気象および植生状態の相対的な差異を空間分布として可視化できることを示

した。

なお、本研究では自律走行ための 3D-LiDAR を用いたナビゲーションシステムを導入し、研究室内での基本的な動作確認までは行った。しかし、実際の圃場環境における自律走行実験については、時間的な制約により十分な検証ができておらず、本論文では自動走行システムの構築と要素技術の検証に留まっている。

結論として、本研究は GNSS 劣化環境下における移動ロボットの自己位置推定と環境センシングの統合アーキテクチャを確立した。特に、受信機内部の信頼度指標では判別不可能な NLOS 起因の大規模誤差を LIO との動的整合性により棄却する品質監視モジュールは、地図の不整合を防ぎ、農業用マッピングシステムを実現するための有効なアプローチであると結論づける。

6.2 今後の展望

今後の展望として、まず、検出精度の定量的な評価である。本研究では正確な基準軌跡との比較が行えていないため、今後は測量機器などの信頼できるデータを用いて、提案手法の検知感度および誤検知率を統計的かつ定量的に評価する。

また、判定ロジックの拡張である。本研究では GNSS の異常のみを判定対象としたが、LiDAR スキャンマッチングの幾何学的縮退する場所や、IMU の誤差といった他の要因も考慮する必要がある。複数のセンサの異常を総合的に判断することで、実環境における信頼性をさらに向上させることが期待される。

さらに、自動走行システムと統合した検証である。実際にロボットを自動走行させながら長時間の実験を行い、環境の変化に対してシステムが安定して動作するかを確認する必要がある。これにより、実用化に向けて解決すべき課題がより明確になると考えられる。

参考文献

- [1] 農林水産省. 令和6年度食料・農業・農村白書 第3節 担い手の育成・確保と多様な農業者による農業生産活動. https://www.maff.go.jp/j/wpaper/w_maff/r6/r6_h/trend/part1/chap3/c3_3_00.html. (Accessed on 2026/01/25). 2025.
- [2] 農林水産省. スマート農業をめぐる情勢について. https://www.maff.go.jp/j/kanbo/smart/smart_meguji.pdf. (Accessed on 2026/01/25). 2025.
- [3] 小林拓也. “AGVによる作物の生育状況観察システムに関する研究”. 修士学位論文. 信州大学大学院総合理工学研究科, 2021.
- [4] 許鵬飛, 小林拓也, 河村隆. AGVの自動走行のための直接接触を用いた地図修正手法の開発と評価. 口ボティクス・メカトロニクス講演会 2024 予稿集 (*Robotics and Mechatronics Conference 2024 Proceedings*). 2024, 1P1–K04.
- [5] J. Zhang and S. Singh. LOAM: Lidar Odometry and Mapping in Real-time. *Proceedings of Robotics: Science and Systems (RSS '14)*. 2014.
- [6] T. Shan, B. Englot, D. Meyers, W. Wang, C. Ratti, and R. Daniela. LIO-SAM: Tightly-coupled Lidar Inertial Odometry via Smoothing and Mapping. *IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. IEEE. 2020, pp. 5135–5142.
- [7] W. Xu, Y. Cai, D. He, J. Lin, and F. Zhang. FAST-LIO2: Fast Direct LiDAR-Inertial Odometry. *IEEE Transactions on Robotics* 38.4 (2022), pp. 2053–2073. doi: 10.1109/TRO.2022.3141876.
- [8] A. S. Aguiar, F. Neves dos Santos, H. Sobreira, J. Boaventura-Cunha, and A. J. Sousa. Localization and Mapping on Agriculture Based on Point-Feature Extraction and Semiplanes Segmentation From 3D LiDAR Data. *Frontiers in Robotics and AI* Volume 9 - 2022 (2022). doi: 10.3389/frobt.2022.832165. url: <https://www.frontiersin.org/journals/robotics-and-ai/articles/10.3389/frobt.2022.832165>.
- [9] P. D. Groves. Shadow Matching: A New GNSS Positioning Technique for Urban Canyons. *Journal of Navigation* 64.3 (2011), pp. 417–430. doi: 10.1017/S0373463311000087.

- [10] W. W. Wen and L.-T. Hsu. 3D LiDAR Aided GNSS NLOS Mitigation in Urban Canyons. *IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems* 23.10 (2022), pp. 18224–18236. doi: 10.1109/TITS.2022.3167710.
- [11] N. Sünderhauf and P. Protzel. Switchable Constraints for Robust Pose Graph SLAM. *Proc. IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. 2012, pp. 1454–1460. doi: 10.1109/IROS.2012.6385590.
- [12] P. Agarwal, G. D. Tipaldi, L. Spinello, C. Stachniss, and W. Burgard. Robust Map Optimization using Dynamic Covariance Scaling. *Proc. IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*. 2013, pp. 62–69. doi: 10.1109/ICRA.2013.6630557.
- [13] J. Blanch, T. Walter, P. Enge, Y. Lee, B. Pervan, M. Rippl, A. Spletter, and V. Kropp. Baseline Advanced RAIM User Algorithm and Possible Improvements. *IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems* 51.1 (2015), pp. 713–732. doi: 10.1109/TAES.2014.130739.
- [14] Y. Yan, B. Zhang, J. Zhou, Y. Zhang, and X. Liu. Real-Time Localization and Mapping Utilizing Multi-Sensor Fusion and Visual–IMU–Wheel Odometry for Agricultural Robots in Unstructured, Dynamic and GPS-Denied Greenhouse Environments. *Agronomy* 12.8 (2022). doi: 10.3390/agronomy12081740. URL: <https://www.mdpi.com/2073-4395/12/8/1740>.
- [15] P. P. Ray. Internet of things for smart agriculture: Technologies, practices and future direction. *J. Ambient Intell. Smart Environ.* 9.4 (2017), pp. 395–420. doi: 10.3233/AIS-170440. URL: <https://doi.org/10.3233/AIS-170440>.
- [16] T. Mächler, H. Müller, P. Wiese, M. Magno, V. Kartsch, and L. Benini. A Small Flying IoT Node for Real-Time Spectral Monitoring in Smart Agriculture. *2025 IEEE Sensors Applications Symposium (SAS)*. 2025, pp. 1–6. doi: 10.1109/SAS65169.2025.11105142.
- [17] 信州上小森林組合. RTK 基準局公開情報. <http://jforest.jp/rtkkijunkyou.html>. Accessed: 2026-01-19. 2025.
- [18] S. Macenski, T. Foote, B. Gerkey, C. Lalancette, and W. Woodall. Robot Operating System 2: Design, architecture, and uses in the wild. *Science Robotics* 7.66 (2022), eabm6074. doi: 10.1126/scirobotics.abm6074. URL: <https://www.science.org/doi/abs/10.1126/scirobotics.abm6074>.
- [19] M. Labb   and F. Michaud. RTAB-Map as an Open-Source Lidar and Visual SLAM Library for Large-Scale and Long-Term Online Operation. *Journal of Field Robotics* 36.2 (2018), pp. 416–446. doi: 10.1002/rob.21831. eprint: 1809.05952. URL: <https://onlinelibrary.wiley.com/doi/abs/10.1002/rob.21831>.

- [20] S. Macenski, F. Martin, R. White, and J. Ginés Clavero. The Marathon 2: A Navigation System. *2020 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. 2020.
- [21] S. Macenski, D. Tsai, and M. Feinberg. Spatio-temporal voxel layer: A view on robot perception for the dynamic world. *International Journal of Advanced Robotic Systems* 17.2 (2020). doi: 10.1177/1729881420910530. URL: <https://doi.org/10.1177/1729881420910530>.
- [22] C. F. F. Karney. *GeographicLib*. Version 2.7. 2025. URL: <https://geographiclib.sourceforge.io/C++/2.7>.
- [23] Hamamatsu-Photonics. Mini-spectrometers C12880MA / C16767MA Datasheet. https://www.hamamatsu.com/content/dam/hamamatsu-photonics/sites/documents/99_SALES_LIBRARY/ssd/c12880ma_c16767ma_kacc1226e.pdf. (Accessed on 10/9/2025).

謝辞

本研究の遂行にあたり，指導教官として終始多大なご指導を賜った河村隆教授に深謝致します。留学生として日本で研究生活を開始するにあたり，研究面のみならず生活面においても多大なるご配慮とご支援を賜りましたこと，ここに厚く御礼申し上げます。

また，河村研究室の皆様には，日々頃より多くのご助言をいただき，研究を進める上で大変お世話になりました。特に博士課程の小林拓也さんには，本研究の遂行にあたり貴重なご助言とご協力をいただき，ここに感謝の意を表します。

付録 A 使用したセンサ

STM32 NUCLEO-H723ZG 開発ボード

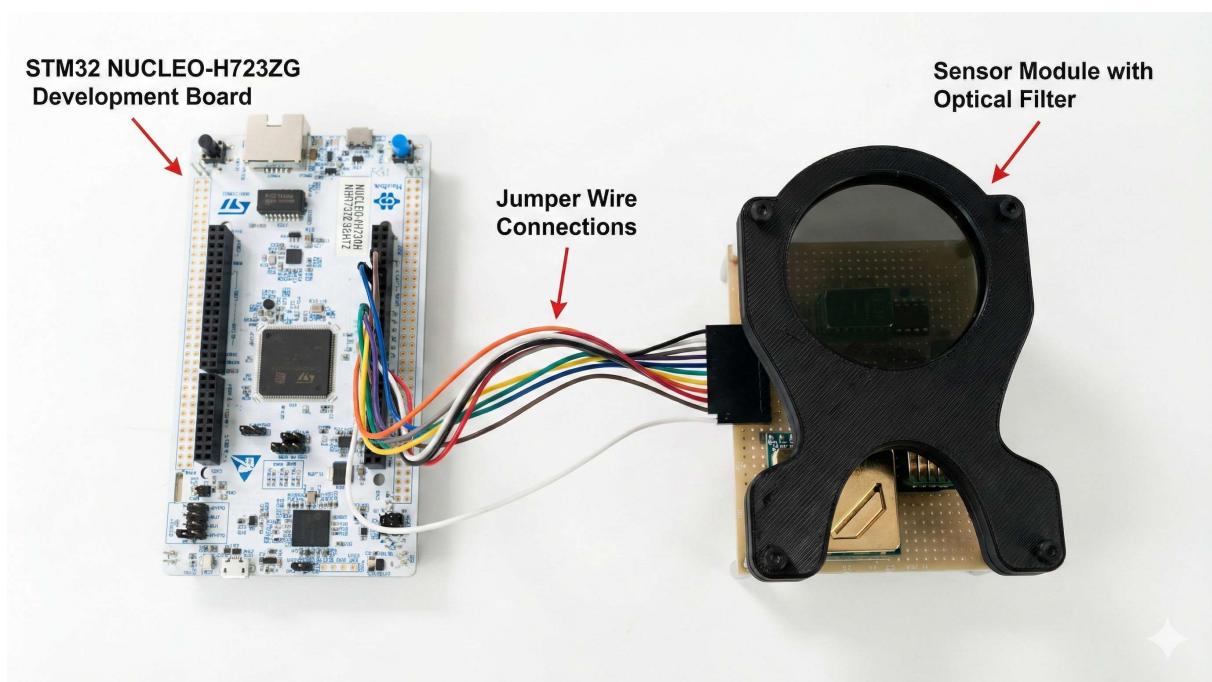


Fig. A.1 Experimental setup for high-speed spectral acquisition. An STM32 NUCLEO-H723ZG development board is connected to the sensor module with an optical bandpass filter via jumper wires for power and signal interfaces.[24]

BME280

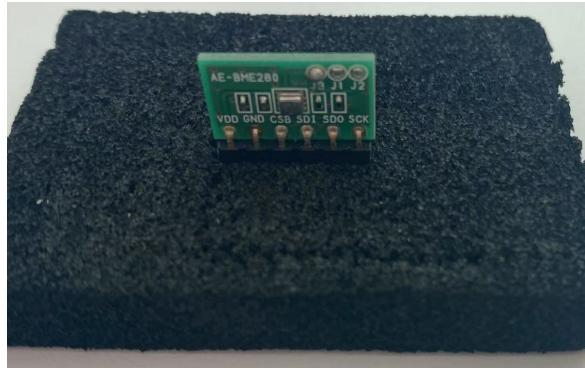


Fig. A.2 Photograph of the BME280 environmental sensor used in this study.[25]

Table A.1 Key specifications of the BME280 environmental sensor.[25]

| Item | Specification |
|---------------------|---------------------------------|
| Measured quantities | Temperature, humidity, pressure |
| Humidity range | 0 – 100 %RH |
| Pressure range | 300 – 1100 hPa |
| Temperature range | –40 to +85 °C |
| Humidity accuracy | ± 3 %RH |
| Interface | I ² C, SPI |
| Supply voltage | 1.71 – 3.6 V |
| Current consumption | 1.8 – 3.6 μ A (typ.) |
| Package size | 2.5 mm × 2.5 mm × 0.93 mm |

S300L-3V CO₂ センサ



Fig. A.3 S300L-3V CO₂ sensor used in this study.[26]

Table A.2 S300L-3V CO₂ sensor used in this study.[26]

| Item | Specification |
|------------------------------|--------------------------------------|
| Measured gas | CO ₂ |
| Measurement range | 0 – 10,000 ppm |
| Accuracy | ± 3 % of reading or ± 30 ppm |
| Response time ($T_{63\%}$) | 60 s |
| Measurement interval | 3 s |
| Supply voltage | 3.2 – 3.55 V |
| Current consumption | 12 mA (normal), 0.3 mA (sleep) |
| Output interfaces | UART (TTL), I ² C, Analog |
| Operating temperature | – 20 ° C to +50 ° C |

u-blox ZED-F9P RTK-GNSS 受信機



Fig. A.4 RTK-GNSS receiver (u-blox ZED-F9P) used in this study.[27]

Table A.3 RTK-GNSS receiver (u-blox ZED-F9P) used in this study.[27]

| Item | Specification |
|--------------------------|----------------------------------|
| GNSS bands | GPS, GLONASS, Galileo, BeiDou |
| RTK support | Yes (multi-band RTK) |
| Position accuracy | Centimeter-level (RTK FIX) |
| Maximum update rate | Up to 20 Hz |
| Communication interfaces | UART, I ² C, SPI, USB |
| Supply voltage | 2.7 – 3.6 V |
| Operating temperature | – 40 ° C to +85 ° C |
| Package | LGA |
| Dimensions | 17.0 mm × 22.0 mm × 2.4 mm |

u-blox ANN-MB-00 RTK-GNSS アンテナ



Fig. A.5 RTK-GNSS antenna (u-blox ANN-MB-00) used in this study.[28]

Table A.4 RTK-GNSS antenna (u-blox ANN-MB-00) used in this study.[28]

| Item | Specification |
|-----------------------|---------------------------------------|
| Type | Active multi-band GNSS antenna (RHCP) |
| Frequency bands | L1 and L2/E5b/B2I |
| Supply voltage | 3.0–5.0 V |
| Supply current | Typ. 15 mA |
| Cable / length | RG174, 5.0 m |
| Connector options | SMA / SMB / MCX |
| Size | 82.0 × 60.0 × 22.5 mm |
| Weight | Typ. 173 g (incl. cable) |
| Ingress protection | IP67 |
| Operating temperature | –40 to +85 °C |

Livox MID-360 3D-LiDAR

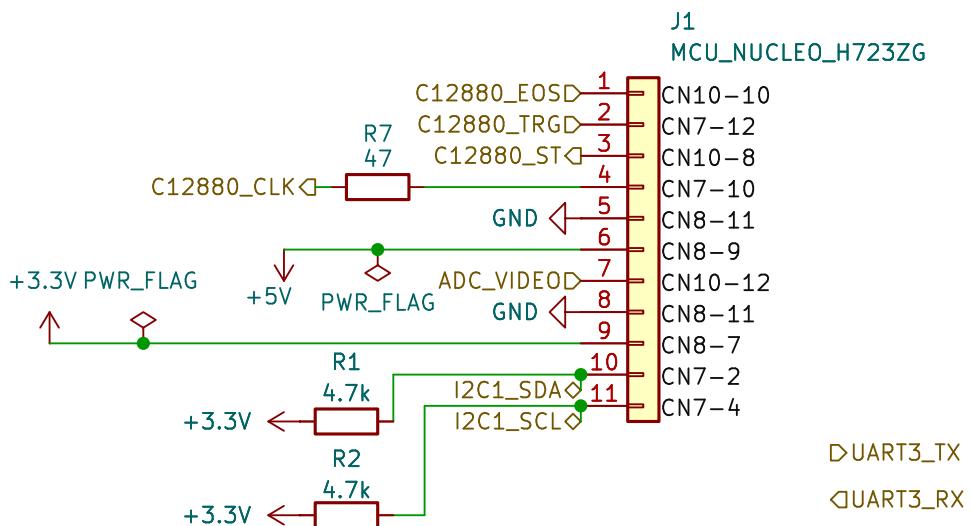


Fig. A.6 LiDAR sensor (Livox MID-360) used in this study.[29]

Table A.5 LiDAR sensor (Livox MID-360) used in this study.[29]

| Item | Specification |
|-----------------------|--------------------------------------|
| Measurement principle | 3D LiDAR (non-repetitive scanning) |
| Field of view | 360° (horizontal) × 59° (vertical) |
| Detection range | Up to 70 m (typ.) |
| Angular resolution | Non-uniform (non-repetitive pattern) |
| Output rate | Up to 200,000 points/s |
| Interface | Ethernet (UDP) |
| Supply voltage | 9 – 27 V DC |

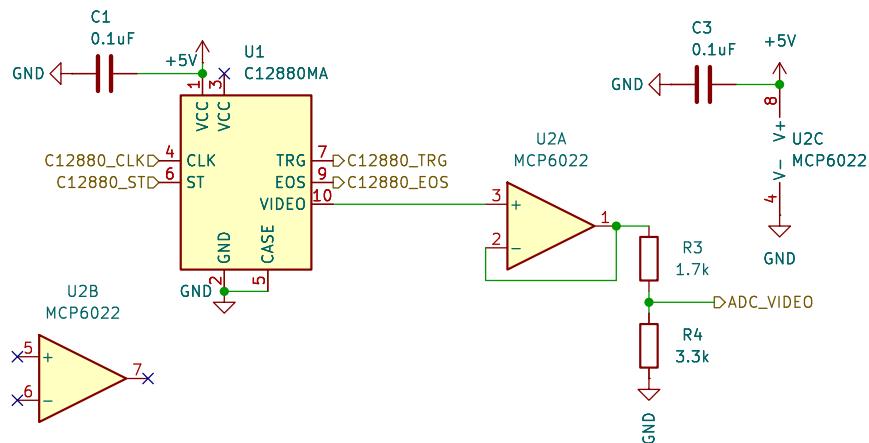
付録 B インタフェース回路



USART3 (PD8/PD9) is routed to the on-board ST-LINK Virtual COM Port (VCP).
Power and UART share the same Micro-USB cable.
Default solder bridges: PD8=SB19 ON; PD9=SB12 ON.

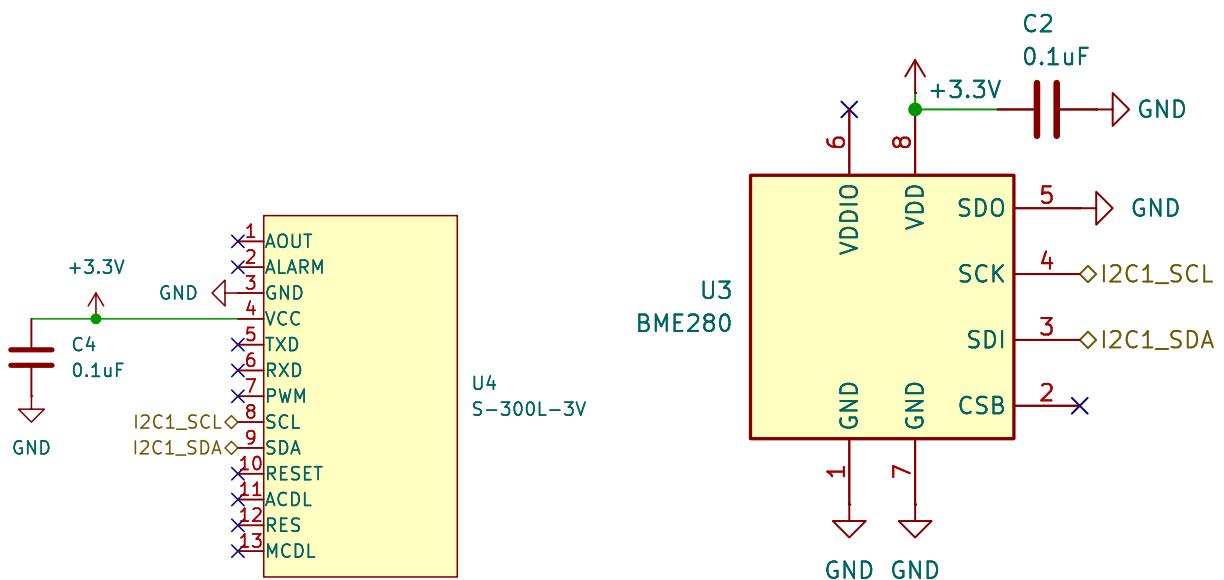
- Power source (USB mode):
- +5V_USB: USB VBUS from on-board ST-LINK (Micro-USB), provided on CN8 5V pin (output).
 - +3V3: Generated by the NUCLEO on-board regulator, provided on CN8 3V3 pin (output).

Fig. B.1 MCU (NUCLEO-H723ZG) interface circuit



DESIGN RATIONALE:
 C12880MA 5V digital outputs (TRG/EOS) connect directly to 5V-tolerant MCU pins.
 A divider is avoided on the high-speed TRG signal to maintain edge integrity.
 The 5V analog VIDEO output is buffered by U2A and scaled down by R3/R4 to fit the MCU's 3.3V ADC input range.

Fig. B.2 Spectrometer (C12880MA) interface circuit



(a) CO₂ sensor (S300L) interface circuit

(b) Environmental sensor (BME280) interface circuit

Fig. B.3 Interface circuits for CO₂ and environmental sensors.

付録 C 付録参考文献

- [24] STMicroelectronics. STM32H723ZG datasheet. <https://www.st.com/resource/en/datasheet/stm32h723zg.pdf>. (Accessed on 10/9/2025).
- [25] BOSCH. BME280 Environmental Sensor Datasheet. <https://www.bosch-sensortec.com/media/boschsensortec/downloads/datasheets/bst-bme280-ds002.pdf>. (Accessed on 10/9/2025).
- [26] E. S. Corporation. S300L CO₂ Sensor Datasheet. [https://www.tme.eu/Document/893177870dd3a67b7053e260a748c617/DS_S - 300\(LG\) - 3V_ver1.21_eng.pdf](https://www.tme.eu/Document/893177870dd3a67b7053e260a748c617/DS_S - 300(LG) - 3V_ver1.21_eng.pdf). (Accessed on 10/9/2025).
- [27] U-blox. ZED-F9P-02B Datasheet. https://cdn.sparkfun.com/assets/f/8/d/6/d/ZED - F9P - 02B_DataSheet_UBX-21023276.pdf. (Accessed on 10/9/2025).
- [28] U-blox. u-blox ANN-MB-00 【L1 L2 対応】GNSS・GPS アンテナ. <https://doc.switch-science.com/media/files/824c74e3-9139-425c-8836-1740a7acdd03.pdf>. (Accessed on 10/9/2025).
- [29] Livox Technology. Livox Mid-360 User Manual. Available at: https://terra-1-g.djicdn.com/851d20f7b9f64838a34cd02351370894/Livox/Livox_Mid - 360_User_Manual_EN.pdf. (Accessed on 10/9/2025).

付録 D ロボティクス・メカトロニクス 講演会 2024 in Utsunomiya

2024年5月31日（金）発表