

第1章

実験

1.1 実験の手順

本研究では、提案した通路認識手法について検証を行う。また、この検証は2つのフェーズに分けて行なった。まず1つ目のフェーズでは、あらかじめ実験環境で撮影しておいた画像データを用いて提案手法による通路認識が可能かどうかを検証する。次に2つ目のフェーズで、トポロジカルマップとシナリオによるナビゲーションに提案手法を適用し、実環境における有効性を検証する。実験環境は、千葉工業大学津田沼キャンパス2号館3階の廊下とした。

1.2 実験装置

実験には本研究室で開発をしている ORNE-_□ を用いた。また、ロボットとその構成、使用したPCのスペックをそれぞれ Fig. 1.1, Table ??, Table 1.1 に示す。



Fig. 1.1: robot

CPU	Core i7-9750H(Intel)
RAM	16GB
GPU	RTX 2070 Max-Q

Table 1.1: Specification of PC.

1.3 実験目的

本研究により提案した，全天球カメラ画像に基づく通路認識の手法により通路の認識ができるかを検証すること．

1.4 実験方法

1.5 結果

1.6 考察