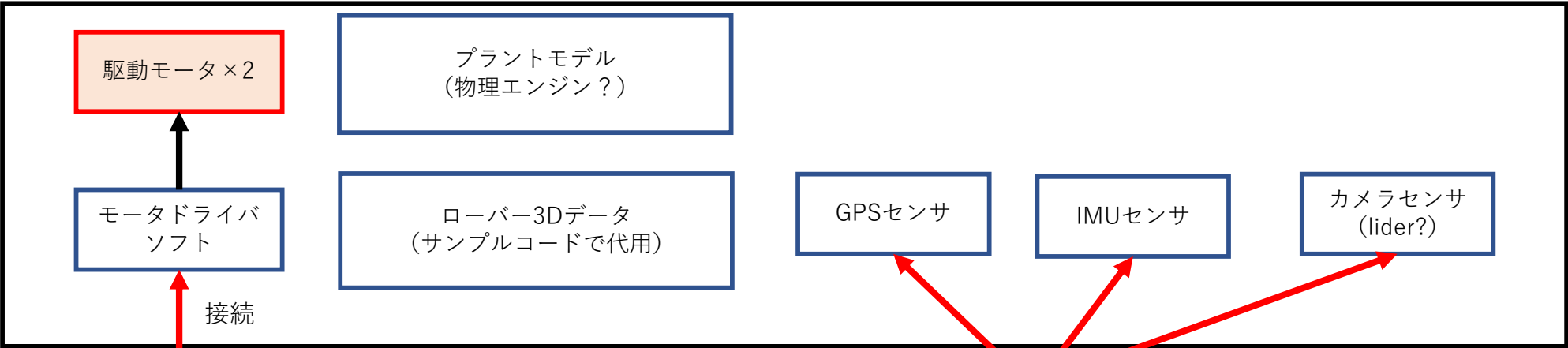
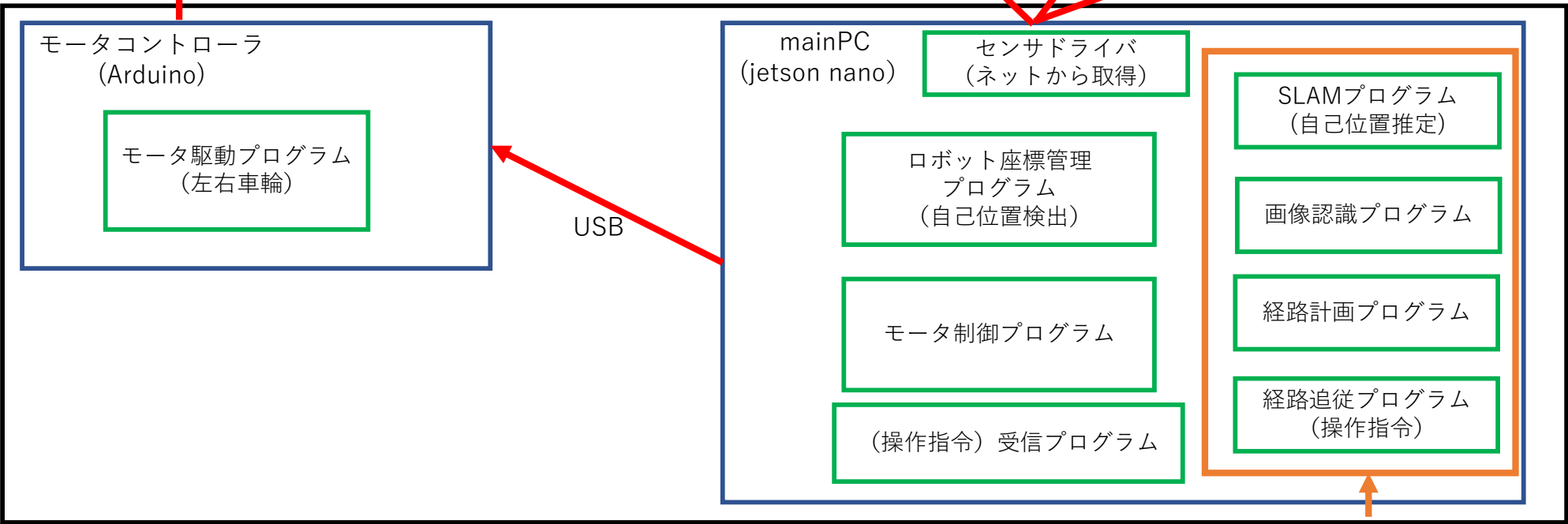


現在の目標構成（ハードが出来上がるまで）

Gazebo  
(シミュレータ)

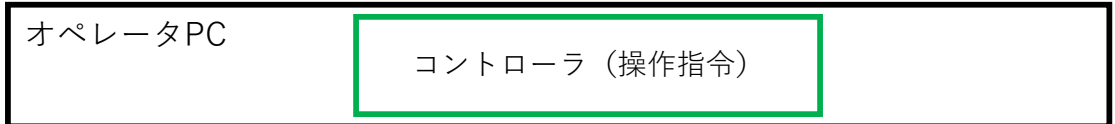


ソフトウェア



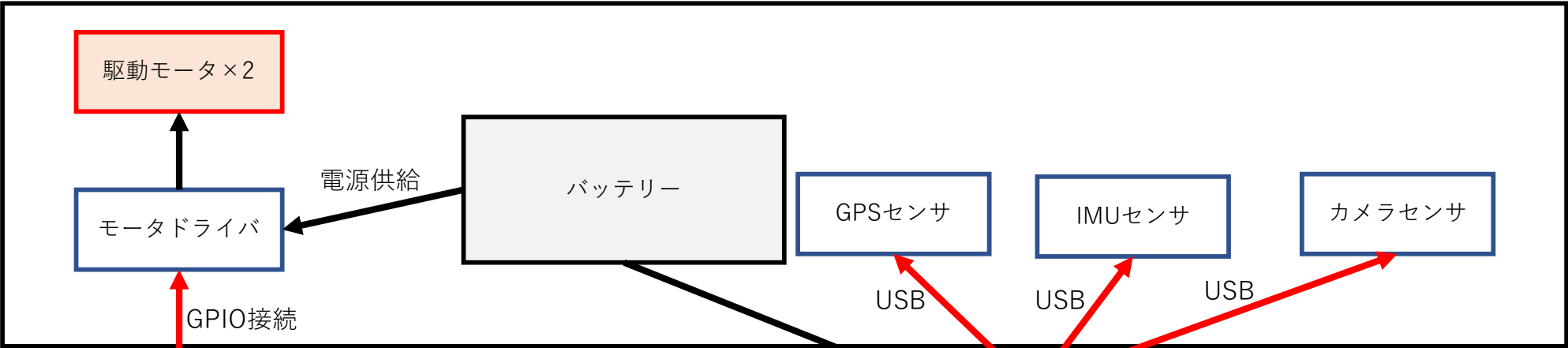
時間があれば、後回しのところは、  
Gazebo上でライントレースのサンプルプログラム（画像認識でラインを判断）  
があったので、それで代用してみる。

とりあえず後回し



理想構成

ハードウェア



ソフトウェア

