

ロボティクス

› 移動ロボット

ロボットアーム

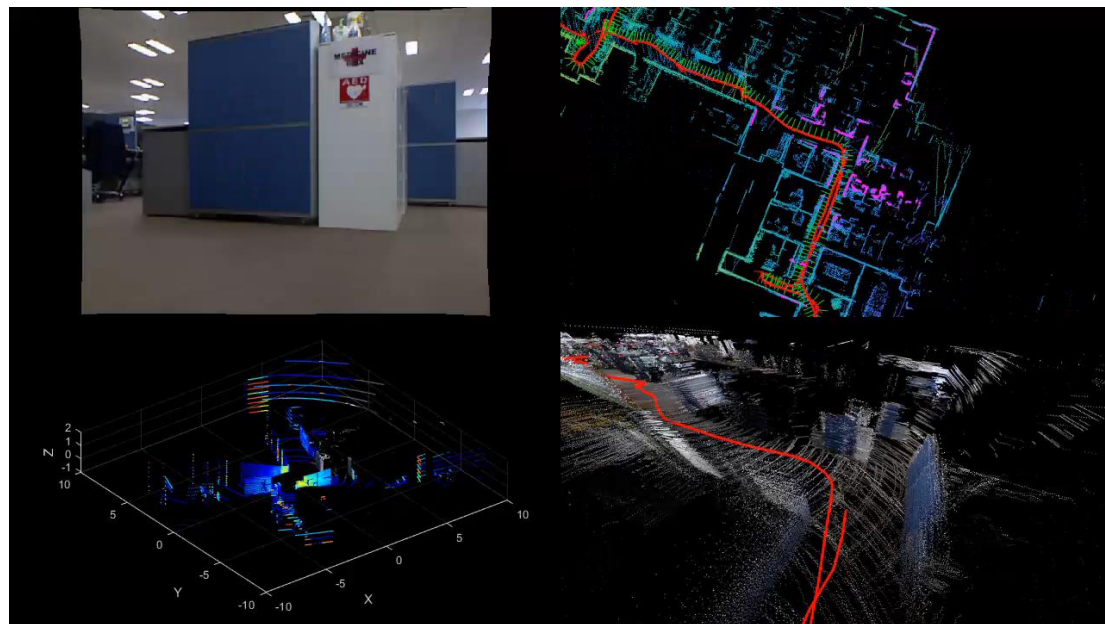
ドローン・UAV

ROS

ハードウェアサポート

3D LiDAR SLAMの実現

- 3D-LiDAR搭載のTurtlebot2を使ってSLAM実行



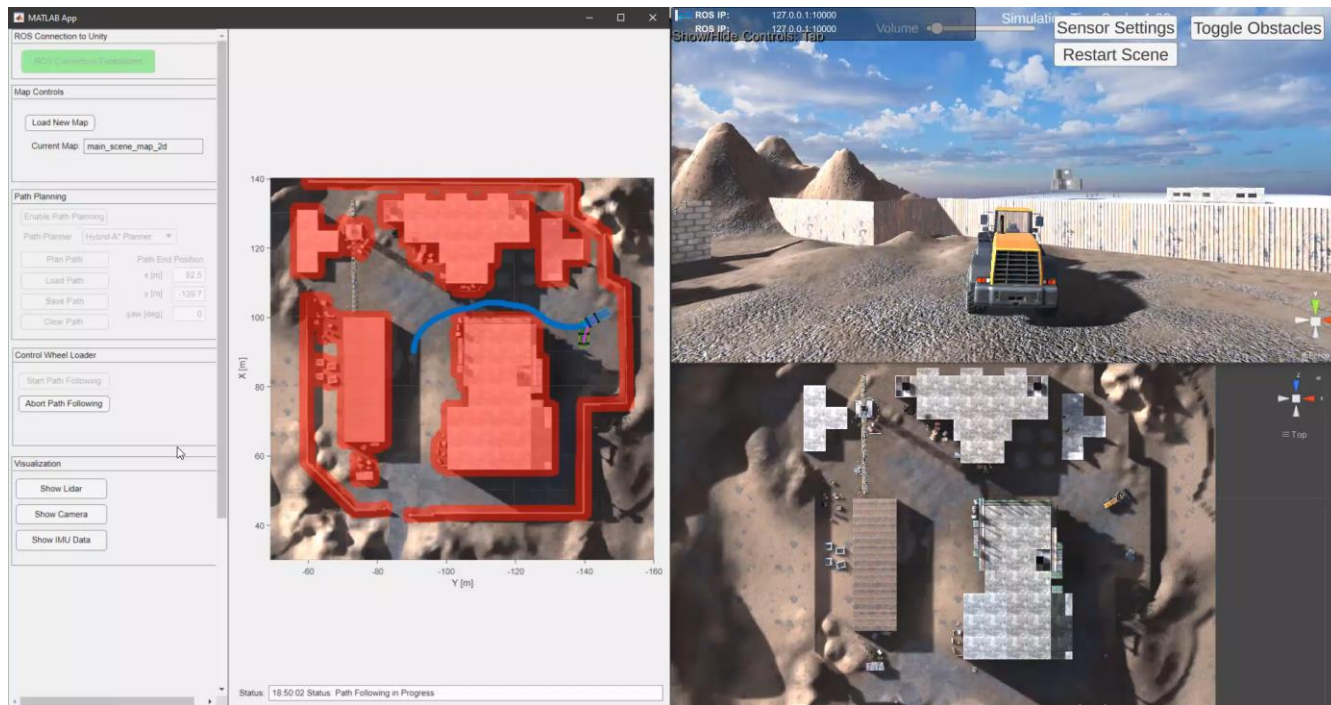
Computer Vision Toolbox

Lidar Toolbox

Navigation Toolbox

オフロードビークル: 自律建機車両

- 建機車両の地図構築、経路計画と追従走行



ロボティクス

移動ロボット

▶ ロボットアーム

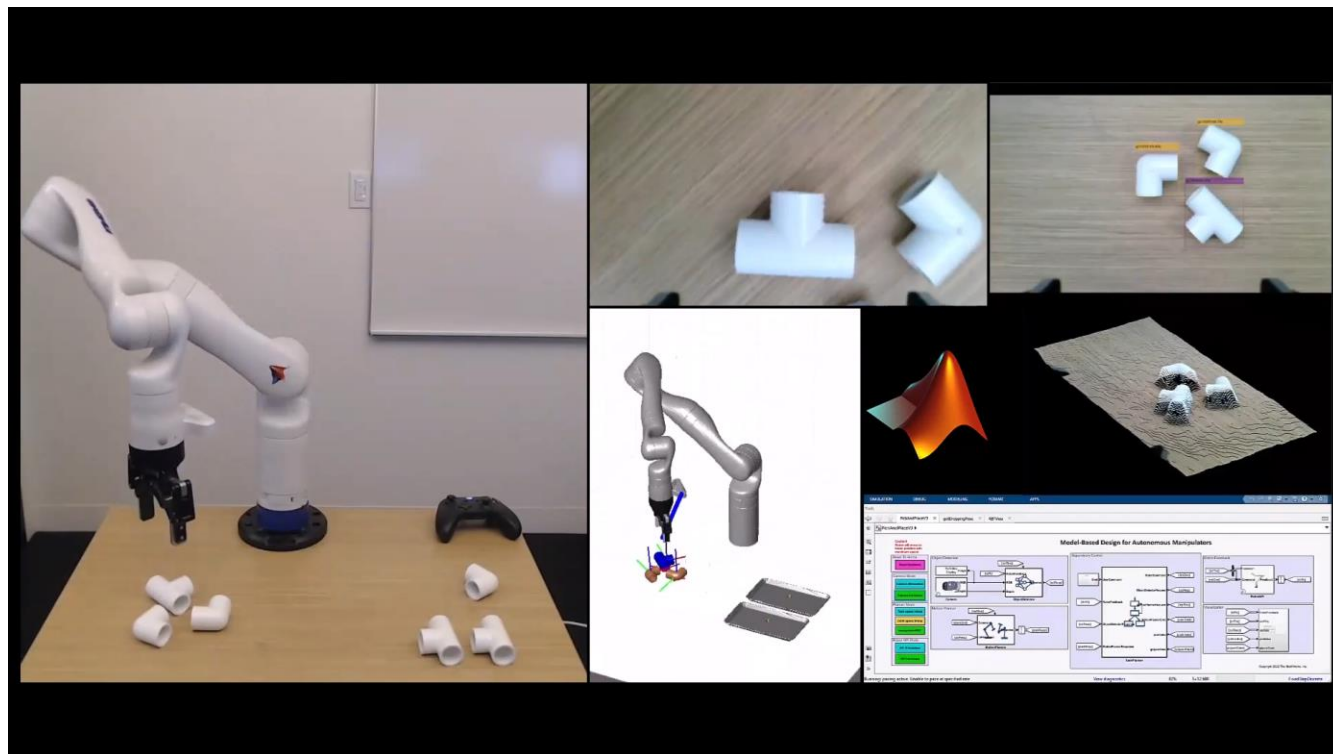
ドローン・UAV

ROS

ハードウェアサポート

Pick and Place タスクの自律化

- モデルベースデザインによるロボットアームの自律化(実機)



ロボティクス

移動ロボット

ロボットアーム

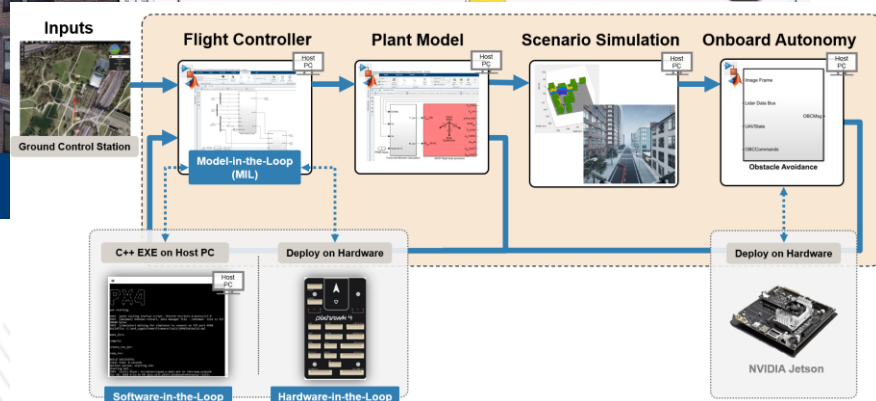
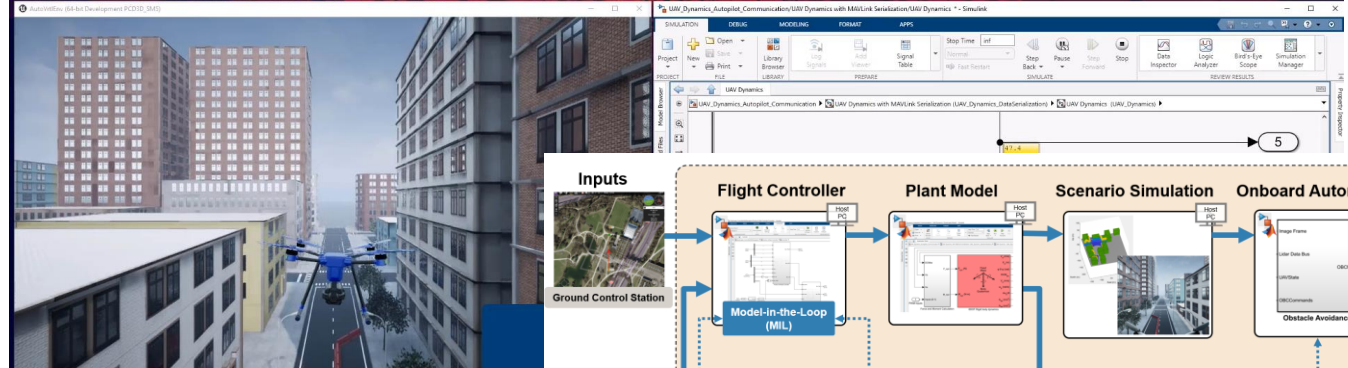
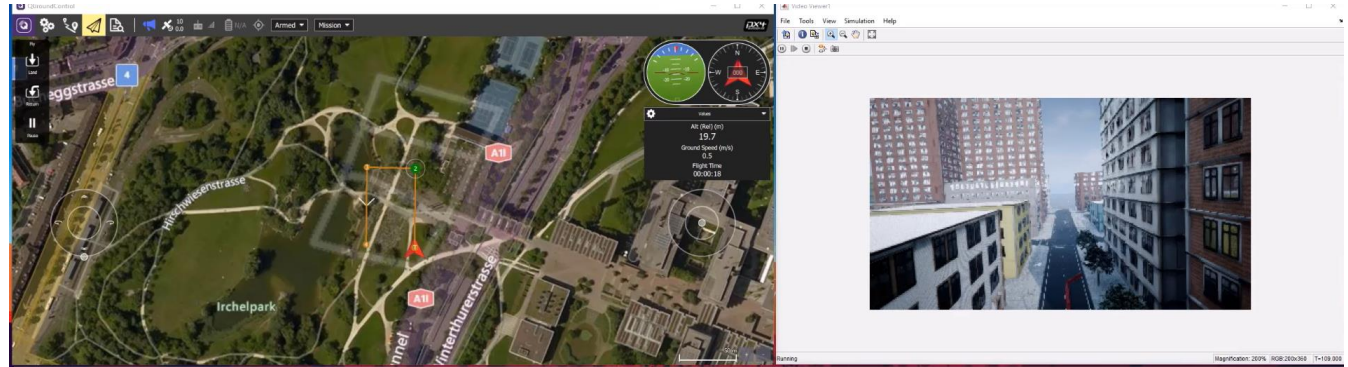
▶ドローン・UAV

ROS

ハードウェアサポート

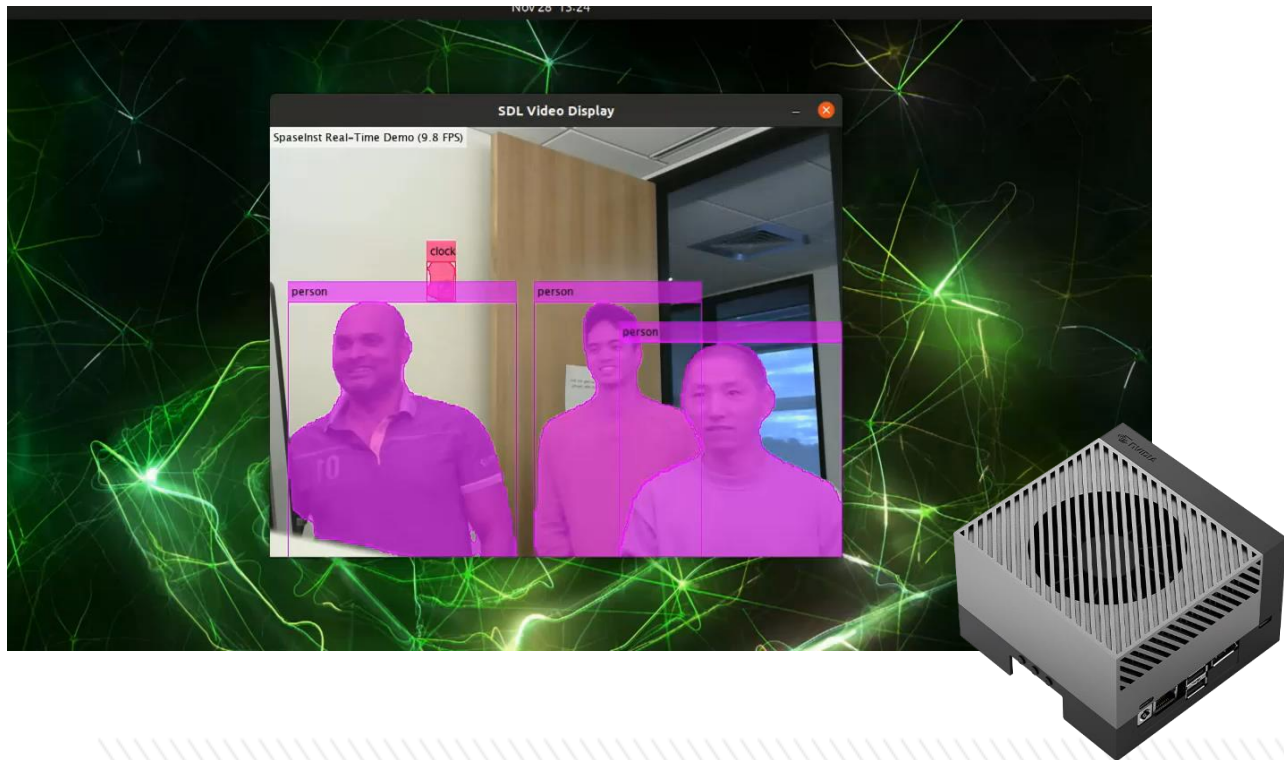
Unreal®連携によるUAVシナリオ協調シミュレーション

UAV Toolbox



NVIDIA® Jetson への AI 実装

- ロボティクスに不可欠な最新のAIモデルをすばやく実装



ロボティクス

移動ロボット

ロボットアーム

ドローン・UAV

ROS

▶ ハードウェアサポート