



今津 篤志

Atsushi IMADU

大阪市立大学
大学院工学研究科
機械物理系専攻
講師

自己紹介:

C++も分かりますが、最近ではC#ばかりです。セックさんには足を向けられません。RTミドルウェアは、データポートを使って、センサとアクチュエータを動かす位はできます。

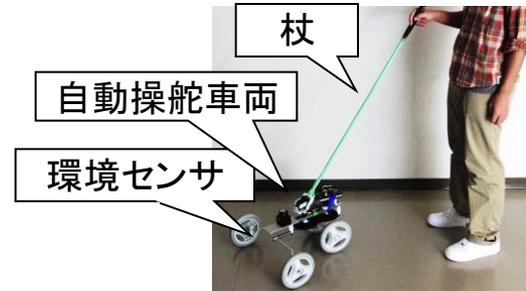
RTミドルウェアが良いと思うところ:

- ◆違う言語で作ったコンポーネントが繋がること
- ◆他の人が作ったものがすぐ使える(はず)なところ

トラブル事例(体験):

- ◆他の人のコンポーネントを持ってきて、Windows環境ですんなり使えることが、まずない、、、

何でも提案: 特に無し



視覚障がい者案内システム用
インターフェース



遠隔ヘルパー用インターフェース

参加者にひとこと:

学生さんのパワーに押されないように頑張ります。他の人が作ったコンポーネントを活用するためのノウハウを覚えて帰りたいと考えています。
よろしくお願いします。

連絡先:

imadu(at)mech.eng.osaka-cu.ac.jp

参加目的

- 移動ロボットのモジュールをひと揃い使えるようになりたい <最重要>
- マップ管理と自己位置推定
(自己位置推定は自分で少し中をいじりたい。
ポートを足す程度)
- OpenNavigation
- buildingMap
- monteCarloか、mrptのalignを直接使える新規ブロック

他には

- RSNP(ロボットサービスネットワークプロトコル)との連携ができるようにしたい
 - 講師の方の助けが得られないなら止めておく
 - rtshellを使えばサーバ側もRTM接続できる？
- PCLにも興味有り
 - Optexの3次元距離画像カメラ(持ち込み可能)のモジュールを作る？
- Androidにも興味多少有り
 - カメラ
 - LRF取れる？