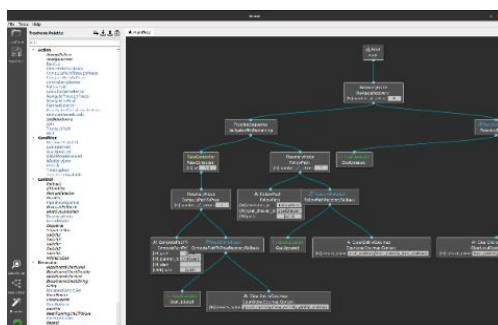
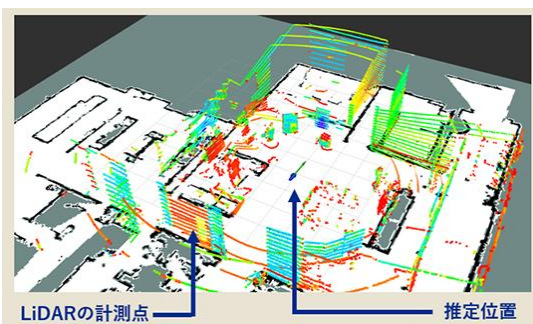




ロボット用ミドルウェア ROS2 を活用した 自律走行ソフトウェア入門



日 時

2024 年 10 月 22 日(火) 10:00~17:00

場 所

2024 年 10 月 23 日(水) 10:00~17:00

地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター
(DX 推進センター)

東京都江東区青海 2-5-10 テレコムセンタービル東棟 2 階

●ゆりかもめ「テレコムセンター」駅前

●りんかい線「東京テレポート」駅下車 徒歩 15 分

朝夕無料送迎バスあり、都営バス海 01 テレコムセンター駅前下車

申込締切日

2024 年
10 月 11 日
(金)

定 員

10 名

受講料

22,400 円

特徴

- ・ ROS2 がマスターできる
- ・ 自律走行がマスターできる
- ・ 実機ロボットを動かしながら学べる

詳細は裏面またはこちら



お問合せ先

地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター 技術振興室 技術セミナー係
〒135-0064 東京都江東区青海 2-4-10 TEL:03-5530-2308
メール宛先: kenshu@iri-tokyo.jp

地方独立行政法人

東京都立産業技術研究センター

TOKYO METROPOLITAN INDUSTRIAL TECHNOLOGY RESEARCH INSTITUTE

講習会

ロボット用ミドルウェア ROS2 を活用した自律走行ソフトウェア入門

概 要

ロボット用ミドルウェアは、分割されたソフトウェアを、相互に通信させるための仕組みとなっています。自律的なロボットのソフトウェアは、ロボットが認識、計画、動作を行う際に、多数のソフトウェアを並列的に実行します。ロボット用ミドルウェアは、このような実行に際し、開発スピードを向上させるための重要なキーテクノロジーとなります。

本講習会では、ロボット用ミドルウェアである ROS2 Humble(Ubuntu22.04)を活用してロボットのソフトウェアを開発する手法について紹介します。その具体例として自律走行ロボットを開発し、商用利用可能なオープンソースを用いて作成します。さらに機能拡張や改良を行うことで、ROS2 の基礎と用途に応じた自律走行ソフトウェアの開発が習得できます。

受講に当たり、Python または C++言語によるプログラミングの知識が必要になります。講習で使用するソフトウェア環境を持ち帰りたい場合には、事前にご相談下さい。必要機材をご紹介します。

スケジュール

月日	時 間	タ イ ト ル	講 師
10/22 (火)	10:00～12:00	【講義・実習】 ロボット用ミドルウェアROS2の概要とROS2コマンドの使い方	東京都立産業技術研究センター ロボット技術グループ 職員
	13:00～15:00	【講義・実習】 ROS2関連ツールとシミュレータ(Gazebo)の使い方	
	15:00～17:00	【講義・実習】 navigation2を用いた地図構築(SLAM)と自律走行の使い方	
10/23 (水)	10:00～12:00	【講義・実習】 navigation2を用いた自律走行のプログラミング	
	13:00～15:00	【講義・実習】 自律走行の概要とnavigation2の詳細構成	
	15:00～17:00	【講義・実習】 navigation2のプラグイン機能を用いた自律走行の動作変更	

募集要項

- 利用約款** 下記ウェブページでご確認ください。
<https://www.iri-tokyo.jp/service/terms/>
- 応募資格** 原則として、日本の法人の従業員、個人事業主または創業を予定している個人
- 申込方法** 下記ウェブページの申込フォームから、お申込みください。
<https://www.iri-tokyo.jp/seminar-event/seminar-241022-23/>
- 受講可否** 受講予定者には、請求書およびコンビニ払込書を郵送いたします。
定員などの関係で受講をお断りする場合、電話または電子メールでご連絡いたします。