

Study on Ambient Sensors and Service Robot Platform for Informationally Structuring

井塚, 智也

<https://hdl.handle.net/2324/7363823>

出版情報 : Kyushu University, 2024, 博士 (工学) , 課程博士
バージョン :
権利関係 :



氏 名	井塚 智也			
論 文 名	Study on Ambient Sensors and Service Robot Platform for Informationally Structuring (情報構造化のための環境センサとサービスロボットプラットフォームの研究)			
論文調査委員	主 査	九州大学	教授	島田 敬士
	副 査	九州大学	教授	倉爪 亮
	副 査	九州大学工学研究院	准教授	中島 康貴

論 文 審 査 の 結 果 の 要 旨

本論文は、複雑環境下で用いられるサービスロボットの実現に向け、環境情報構造化のためのサービスロボットのソフトウェアプラットフォームROS2-TMS、および超音波ビーコンを用いたロボットの位置推定手法を提案し、情報構造化環境の構築方法とその具体例を示すとともに、実験を通してその有効性を評価したものであり、情報理工学上価値ある実績である。よって、本論文は博士（工学）の学位論文に値するものと認める。