

RoboCup Logistics Leagueでのチャレンジ達成に向けたkachakaのプログラム開発

🔍 目的

工場内の物流業務を模した自律移動ロボットによる国際競技「RoboCup Logistics League」において、Kachakaを用いてチャレンジに挑戦！

RoboCup Logistics Leagueとは？

- 競技大会の背景：
多品種少量生産への
対応が求められる現代製造業では、
柔軟な工場内物流システムの構築が課題
- 競技内容：
複数のチャレンジが用意
・ナビゲーションチャレンジ
障害物を避けて目的地に正確に移動する
・グラスピングチャレンジ
対象物を掴み、所定の位置に運ぶ
など



使用ロボット: kachaka



- 自律移動の機能を持つ市販ロボット
- RoboCup Logistics League のチャレンジのうち特にナビゲーションチャレンジに取り組むのでロボットが正確に目的地へ移動できるよう走行制御プログラムを開発

ロボット開発を支える2つの技術基盤



- ROS2(Robot Operating System 2)
ロボット開発向けに設計されたミドルウェア
分散処理やリアルタイム通信に対応
- Python
豊富なライブラリにより、ロボット制御や通信処理をシンプルかつ効率的に記述可能
ROS2とも高い親和性

【大会情報】

RoboCup 2025

開催地: ブラジル・サルバドール

