

MIRS 不具合報告書

3班 報告者 河合柊吾 発見日 令和5年11月20日 完了日 令和6年1月17日

不具合件名	要因分析
ROS2によるLiDAR走行	自分のパソコンでJetson Nanoと同じバージョンのUbuntu18.04をインストールし、gazeboを用いたシミュレーション環境ではROS2のturtlebot3_Navigationの動作は確認できていることから、Jetson Nanoの純粋な処理性能によって動作できない可能性が高い。
不具合の概要	
LiDARを用いた自立走行のために、マイコンはJetson Nano、プログラムはROS2を用いたが、走行させることができなかった。 ※Cartographerによる環境地図の作成ならROS2でも可能。ただし精度はあまりよくない。	
考えられる要因	
<input type="checkbox"/> ROS2での自立走行プログラム(turtlebot3_Navigation)は、Jetson Nanoの処理性能では動作できないと考えられる。	
	不具合箇所の別 (エレキ) および詳細
	ここをクリックしてテキストを入力してください。
	対策
	ROS (ROS2とは異なる) を用いることで動作させることができた。ただROSを用いた場合でも処理性能はギリギリであるため、並列して別のプログラムを動作させることは避けた方が良い。