Free reading Apple ipod nano 2gb manual Full PDF

ai 深層学習でyoloによる物体検出や3次元画像処理に挑戦 この商品はタブレットなど大きいディスプレイを備えた端末で読むことに適しています また 文字だけを拡大することや 文字列のハイライト 検索 辞書の参照 引用などの機能が使用できません 今月の家電批評は2大コンテンツ 格安sim と wi fi を徹底的に解説 基本の き からオススメ端末 料金節約のお得技までこの1冊でまるわかりです 他にもオールジャンルの掃除機ガチ検証や新型macbookレビュー 新エクスペリア ギャラクシー速報など盛り沢山 みんなが気になるバッテリー大検証も見逃せません これさえ読めば新生活がさらに充実すること間違い無し ai 深層学習で物体検出や3次元画像処理に挑戦 jetpackの導入からデモ 便利に使いこなす基礎知識なども解説 カメラでの物体検出やディープラーニングによる骨格検出に挑戦 gpioに接続してraspberry piのように電子工作をしてみよう この商品はタブレットなど大きいディスプレイを備えた端末で読むことに適しています また 文字だけを拡大することや 文字列のハイライト 検索 辞書の参照 引用などの機能が使用できません もはやキャリアも 格安化してます 激変 スマートフォン 2018 料金を落とす キャリアのまま節約 格安simで節約 スマホ乗り換えで節約 とにかく安くスマホを使いたい 3大黄金ルール スマホ充電大実験 1秒でも速く充電する方法 アマゾンで見つけた 5つ星 スマホガジェット 総検証100時間で判明 主要最新スマホ 辛口abc格付 全60製品 格安sim ランキング15 最強の1枚 大発表 バックアップセキュリティ 裏ワザ16 電子工作ことはじめ osのインストールから自走ロボットの制御まで きっちりしっかり学べます singapore s leading tech magazine gives its readers the power to decide with its informative articles and in depth reviews a consumer guide integrates shopping suggestions and handy user tips as it describes and rates dozens of digital electronic products including cell phones digital cameras televisions computers and home theater products pcmag com is a leading authority on technology delivering labs based independent reviews of the latest products and services our expert industry analysis and practical solutions help you make better buying decisions and get more from technology 小型aiコンピュータ jetson nano を利用した組み込みai開発のサンプル事例が満載 開発環境のセットアップはもちろん ハードウェアの作成や 機械学習を利用したソフトウェアのコードについても丁寧に解説 fully updated low priced book packed with quick results for people who want to jump in and master the nation s most popular mp3 player raspberry pi 1 2 3対応 ネットワーク機能を搭載した全モデルに対応 osの入手と導入 基本からサーバー構築までを徹底解説 電子工作未経験者には分かりにくい配線図もすべて図解 プログラミング初心者も安心 サンプルで試しながら実践 本書では 半導体電力変換回路 をもとに 極めて多様化 高度化している半導体電力変換システムにおいて 今日的視点に基づいた技術体系の見直しと 技術 用語の分類 整理を行った 高調波解析 座標変換などを制御 解析理論としてまとめ pwmインバータの新しい制御法 交流変換回路の新しい直接変換回路の整理に重点を置いている 共振形変換回路は新たに分類と用語に大幅な整理を行った 厳選の使えるメキシコ スペイン 語を3000語以上収録 メキシコの本当の姿にふれられる1冊です 日本の5倍の国土を誇るメキシコ 遺跡 リゾート 民芸品 グルメ と魅力盛りだくさん 彼らは外国人に対して寛容です さあ 陽気なアミーゴと友達になろう フルカラーでお届け 韓国発 大人気blコミックが登場 明るく優しい大学生のアン イヨンは 大手企業と契約するため仲間とアプリ開発を進めていた プレゼン当日 その場に現れた取締役の男 カン デヒョンに一目惚れしてしまうイヨン しかし突然のpcトラブルに見舞われ 発表できなくなってしまう どうにかプレゼン資料を見てもらおうと交渉するが まさかの 枕営業 を求められ 既婚者ですけど 何か の桐乃まひろが a1 として送る 年の差 オフィスラブストーリー comプログラミングのエッセンスを凝縮 comの理論と考え方からdcomの基本コンセプト インターフェイス クラス アパート アプリケーション の理解へ ケータイの進化で急成長するモバイルsemの全貌 ユーザーの検索行動が一般的になり pcに続いてモバイルでも検索連動型広告が台頭する 業界のパイオニアが 市場の最新動向から費用対効果を高める広告戦略までを語る micro bitは 小さい本体の中にたくさんの機能が詰め込まれた iot時代の申し子ともいえるプログラミング入門キットです プログラミングを始めるにあたり 面倒なソフトのインストールは一切不要 ブラウザーさえあれば すぐにプログラミングが始められます プログラミングもブロックを組み立てるだけなので 子供から大人まで簡単にマスターできます この本では 身の回りの物で簡単に作れて たのしくあそべる作例を32も収録しています ぜひこの面白さを体験してみてください デスクトップ サーバー プログラミング 電子工作 ラズベリーパイの知識と使い方が1冊でわかる ロボットの自律走行 ドローンの自律飛行の鍵となるslam技術について一から解説した入門書 本書は ロボットの自律走行 ドローンの自律の鍵となるslam simultaneously localization and mapping 技術について一から解説した入門書です 現在 slamは 車の自動運転 ドローンの自律飛行 ヒューマノイドの環境認識など 現在の多くのロボットにおいてかかせない基盤技術となっていますが 多種多様な基礎理論の上に成り立っているため 初学者のアプローチは決して容易ではありません 本書では プログラムをつくりながら考えるスタイルにし 読み進めるうちに 必要に応じて基礎に立ち返ることができるようにしました すなわちまずは原理も構造も簡単な部品をつくり 何がうまくいかなかったかを分析しながら 改良して部品を置き換える という手順で 簡単なところから段階的に理解を深めてもらえるように解説しています 解説に使用しているプログラムはwebサイトより入手可能 ロボットの環境認識 センシング slamなどに興味があり 既存のオープンソースを使うだけでなく 自分でプログラムをつくれるようになりたい あるいは プログラムの内容を理解したいと考えている人に まさに 打って付け の書籍です 目次 第1章 はじめに 1 1 なぜ地図が必要か 1 2 slamで何ができるのか 1 slamの効果 2 slamの実行形態 3 slamの種類 1 3 slamで構築

した地図の例 トピック1 移動ロボットのナビゲーション 第2章 slamの基礎 2 1 slamとは 2 2 slamの原理 1 地図構築 ランドマーク位置の推定 2 ロボット位置の推定 3 ロボット位置とランドマーク位置の同時推定 4 外界センサデータが一度に大量に得られる場合 2 3 slamの要素技術 1 不確実性の扱い 2 データ対応づけ 3 センサ融合 4 ループ閉じ込み 2 4 slamの処理形態 一括処理と逐次処理 トピック2 slamの関連技術 第3章 slamの入出力 3 1 slamの入力 1 外界センサ 2 内界センサ 3 2 slamの出力 1 ロボット位置 2 地 図 トピック3 slamの歴史 第4章 slamシステムの具体化 4 1 システム構成の方針 1 フィルタアプローチと最適化アプローチ 2 本書のアプローチ 4 2 システムの概要 4 3 グラフベースslam 1 slamのグラフ表現 2 完全slam問題 3 ポーズ調整 4 本書におけるグラフベースslam トピック4 slamは何が難しいか 第5章 本書のプログラム 5 1 プログラムの概要 5 2 本書で用いるc の要点 5 3 プログラムの構成 5 4 データセット 5 5 プログラムの使い方 1 プログラムの動作環境 2 入手方法とインストール 5 6 プログラムの起動 トピック5 slamと測量の違い 第6章 オドメトリによる地図構築 6 1 センサデータの構造 1 スキャン 2 オドメトリデータ 3 センサデータの座標系 4 センサデータの同期 6 2 実 装 1 プログラム構成 2 統括プログラム 3 センサデータの読み込み 4 スキャンの描画 5 オドメトリによる地図構築 6 3 gnuplotによる描画関数 トピック6 スキャン歪み 第7章 スキャンマッチング 7 1 スキャンマッチングとは 7 2 icp 1 icpの概要 2 データ対応づけ 3 ロボット位置の推定 7 3 icpの実装 1 プログラムの構成 2 スキャンマッチング統括 3 icpによるロボット位置の推定 4 データ対応づけ 5 コスト関数の最小化 6 コスト関数 7 地図の生成 7 4 動作確認 1 ビルド 2 実 行 トピック7 レーザスキャナによる3d slam 第8章 スキャンマッチングの改良 8 1 改良のポイント 8 2 スキャン前処理 1 スキャン点間隔の均一化 2 法線ベクトル 8 3 地図生成の改良 8 4 参照スキャン生成の改良 8 5 データ対応づけの改良 8 6 ロボット位置の最適化 1 コスト関数の改良 2 最適化手法の改良 8 7 改良プログラムの実装 1 プログラムの構成 2 スキャン前処理 3 参照スキャン生成の改良 4 地図生成の改良 5 データ対応づけの改良 6 ロボット位置の最適化 7 フレームワークのカスタマイズ 8 8 動作確認 トピック8 カメラによる3d slam 第9章 センサ融合による退化への対処 9 1 退化はなぜ生じるか 9 2 センサ融合 9 3 共分散の計算 1 スキャンマッチングによるロボット位置の共分散 2 オドメトリによるロボット位置の共分散 9 4 センサ融合の実装 1 プログラムの構成 2 センサ融合 3 icpの共分散 4 オドメトリの共分散 5 スキャンマッチングへの組み込み 9 5 動作確認 1 退化の発生 2 退化の対処 トピック9 退化の余談 第10章 ループ閉じ込み 10 1 ループ閉じ込みとは 1ループが閉じないとなぜ困る 2ループ閉じ込みの手順 10 2 ポーズ調整 1ポーズグラフ 2ポーズグラフの最適化 10 3 部分地図の導入 10 4 ループ検出 10 5 地図の修正 10 6 ループ閉じ込みの実装 1 プログラムの構成 2 全体制御 3 ポーズグラフ 4 部分地図 5 ループ検出 6 ポーズ調整の実行と地図の修正 10 7 動作確認 1 単一ループの閉じ込み 2 多重ループの閉じ込み 3 実世界データ処理に向けて トピック10 ループ検出の性能向上 第11章 slamの数学的基礎 11 1 線形代数 1 行列とベクトル 2 内積とノルム 3 微 分 11 2 座標変換 1 点の座標変換 2 ロボット位置の座標変換 11 3 最小二乗法 1 線形の場合 2 非線形の場合 3 重みつき最小二乗法 11 4 確率分布 1 確率密度と確率 2 正規分布 11 5 誤差解析 1 誤差の種類 2 誤差の伝播 11 6 ロボット位置の共分散の計算 1 移動によるロボット位置の共分散 2 ランドマーク計測によるロボット位置の共分散 11 7 点群の主成分分析 11 8 垂直距離と共分散の関係 11 9 正規分布の融合 11 10 ベイズフィルタによるslam 1 拡張カルマンフィルタによるslam 2 パーティクルフィルタによるslam 11 11 バンドル調整 11 12 オブジェクト指向フレームワーク micro bitは イギリス生まれのstem教育用マイコンボードです 英国放送協会 bbc が主体となって開発したこのボードには ボタンスイッチ led 加速度センサー 光センサー 地磁気センサー 温度センサー 無線機能などが搭載されており これ1つでさまざまな動きを表現できます また ブラウザ上でブロックを組み合わせるだけでプログラムを作れるため 子どもでもかんたんにプログラミングを習得することができます 本書では はじめてマイコンボードに触れる小学校高学年以上を対象に ハードウェアの基本からプログラミングのしかた さまざまな作品の作り方までをていねいに解説 親子で学ぶプログラミングとエレクトロニクスの入門書にぴったりの一冊です ラズパイ pythonで本格的な電子工作をはじめよう 知識ゼロでもスマホ操縦のロボットを作れます lcdの歴史から応用技術までを詳述 環境設定からロボットへの実装まで rosのすべてを網羅本書は ロボット用のミドルウェアであるros robot operating system についての ロボット分野の研究者や技術者を対象とした解説書です rosの構成や導入の方法 コマンドやツール等の紹介といった基本的な内容から コミュニケーションロボットや移動ロボット ロボットアームといった具体的なロボットのアプリケーションを作成する方法を解説しています rosについて網羅した内容となるため rosを使った開発を行いたい方が必ず手元に置き 開発の際に活用されるような内容です 第1章 ロボットソフトウェアプラットフォーム 1 1 ソフトウェアプラットフォームとは 1 2 ロボットソフトウェアプラットフォーム 1 3 ロボットソフトウェアプラットフォームの必要性 1 4 ロボットソフトウェアプラットフォームがもたらす未来 第2章 robot operating system ros 2 1 rosとは 2 2 meta operating system 2 3 rosの特徴 2 4 rosの構成 2 5 rosのエコシステム 2 6 rosの起源 2 7 rosのバージョン 第3章 rosの開発環境の構築 3 1 rosのインストール 3 2 rosの開発環境 3 3 ros動作テスト 第4章 rosの主要概念 4 1 rosの用語 4 2 メッセージ通信 4 3 メッセージ 4 4 ネーム 4 5 座標変換 tf 4 6 クライアントライブラリ 4 7 異機種デバイス間の通信 4 8 ファイルシステム 4 9 ビルドシステム 第5章 rosコマンド 5 1 rosコマンドの種類 5 2 rosシェルコマンド 5 3 ros実行コマンド 5 4 ros情報コマンド 5 5 rosキャットキンコマンド 5 6 rosパッケージコマンド 第6章 rosツール 6 1 3次元可視化ツール rviz 6 2 rosのguiツール rqt 第7章 ros基本プログラミング 7 1 rosを利用した開発に必要な基礎知識 7 2 パブリッシャとサブスクライバノードの作成 7 3 サービスサーバとクライアントノードの作成 7 4 アクションサーバとクライアントノードの作成 7 5 パラメータの使用法 7 6 roslaunchの使用法 第8章 ロボット センサ モータ 8 1 ロボットパッケージ 8 2 センサパッケージ 8 3 カメラ 8 4 深度カメラ depth camera 8 5 レーザ距離センサ 8 6 モータ駆動に関するパッケージ 8 7 dynamixel 8 8 公開パッケージの使用方法 第9章 組込みシステム 9 1 組込みシステムの構成 9 2 opencr 9 3 rosserial 9 4 turtlebot3ファームウェア 第10章 移動ロボット 10 1 rosに対応したロボット 10 2 turtlebotシリーズ 10 3 turtlebot3ハードウェア 10 4 turtlebot3ソフトウェア 10 5 turtlebot3の開発環境 10 6 turtlebot3の遠隔操作 10 7 turtlebot3のトピック通信 10 8 rvizを用いたturtlebot3のシミュレーション 10 9 gazeboを用いたturtlebot3のシミュレーション 第11章 slamとナビゲーション 11 1 ナビゲーションとは 11 2 slamの実習 11 3 slamパッケージの詳細 11 4 slamの技術 11 5 ナビゲーションの実習 11 6 ナビゲーションパッケージの詳細 11 7 ナビゲーションの技術 第12章 サービスロボット 12 1 配達ロボットサービスシステム 12 2 配達ロボットサービスシステムの構成 12 3 ros javaを用いたandloid tablet pcのプログラミング 第13章 マニピュレータ 13 1 マニピュレータとは 13 2 openmanipulatorのモデリングおよびシミュレーション 13 3 moveit 13 4 実際のプラットフォームへの適用 付録 ros2 a 1 ros2の到来 a 2 ros1とros2の違い a 3 ros2の使用 windowsおよびlinux 注目度の高い次世代のプログラミング言語rustの日本では初めての書籍 node red の ver 1 0 へのバージョンアップに伴い 導入や実例などの内容を大きく変更 あなたのラズパイ 余らせてませんか もっと活用できます 本書はraspberry piをつかってfmやインターネットラジオを聞くための環境構築マニュアルです ラジオの聴取はもちろん usbドライブからのメディア再生 ブラウザーやリモコンからのコマンド実行 スケジュール実行なども実現します ラズパイを買ったものの活用方法が無い という方に最適の一冊です 対象raspberry pi raspberry pi 3 modelb 本書の対象読者 raspberry piを買ってセットアップしただけで埃を被らせている人 viやemacsなどのエディタでテキストファイルの更新ができる人 windows pcで環境設定が可能な人 目次 第1章 radiberry pi を作ろう radiberry pi とは何か 再生対象の定義 本手順書の読み方 構築パターン 環境構築に必要なもの 第2章 最小構築手順 手順説明 イメージ書き込み raspi configコマンド ユーザ設定 ネットワーク設定 パッケージ更新処理 日本語入力環境 音声出力確認 その他の設定 第3章 モニタレス ケーブルレス 手順説明 設定するインタフェースの選択 無線接続 cui 無線接続 gui ssh接続 シリアル接続 第4章 ストリーミング再生 手順説明 radiko加盟局 ストリーミングurl radikoタイムテーブル再生 第5章 ローカルファイル再生 手順説明 メディア準備 ドライブのマウント設定 ローカルファイル再生 第6章 fm波再生 手順説明 パッケージ準備 fm波再生 第7章 ブラウザー制御 手順説明 事前準備 ストリーミング再生画面 ローカルファイル再生画面 fm波再生画面 第8章 赤外線制御 手順説明 受光素子 抵抗 ブレッドボード取り付け リモコン信号の記録準備 リモコン信号の記録 コマンド割り当て サービス自動起動設定 第9章 bluetooth出力 手順説明 bluetoothスピーカー再生 自動接続設定 第10章 スケジュール実行 手順説明 パッケージ準備 スケジュール登録 スケジュール実行確認 付録a 地域別民放ラジオ局リスト 付録b リモコン信号の記録 irrecord 失敗例 付録c radiberry pi パラメータシート

Jetson Nano 超入門 *2021-04*

ai 深層学習でyoloによる物体検出や3次元画像処理に挑戦

Modern Steel Construction *2006*

この商品はタブレットなど大きいディスプレイを備えた端末で読むことに適しています また 文字だけを拡大することや 文字列のハイライト 検索 辞書の参照 引用などの機能が使用できません 今月の家電批評は2大コンテンツ 格安sim と wi fi を徹底的に解説 基本の き からオススメ端末 料金節約のお得技までこの1冊でまるわかりです 他にもオールジャンルの掃除機ガチ検証や新型macbookレビュー 新エクスペリア ギャラクシー速報など盛り沢山 みんなが気になるバッテリー大検証も見逃せません これさえ読めば新生活がさらに充実すること間違い無し

家電批評 2015年 6月号 *2015-05-02*

ai 深層学習で物体検出や3次元画像処理に挑戦 jetpackの導入からデモ 便利に使いこなす基礎知識なども解説 カメラでの物体検出やディープラーニングによる骨格検出に挑戦 gpioに接続してraspberry piのように電子工作をしてみよう

Jetson Nano 超入門 *2019-12*

この商品はタブレットなど大きいディスプレイを備えた端末で読むことに適しています また 文字だけを拡大することや 文字列のハイライト 検索 辞書の参照 引用などの機能が使用できません もはやキャリアも 格安化 してます 激変 スマートフォン 2018 料金を落とす キャリアのまま節約 格安simで節約 スマホ乗り換えで節約 とにかく安くスマホを使いたい 3大黄金ルール スマホ充電大実験 1秒でも速く充電する方法 アマゾンで見つけた 5つ星 スマホガジェット 総検証100時間で判明 主要最新スマホ 辛口abc格付 全60製品 格安sim ランキング15 最強の1枚 大発表 バックアップセキュリティ 裏ワザ16

１００％ムックシリーズ 完全ガイドシリーズ213□スマートフォン完全ガイド *2017-01-26*

電子工作ことはじめ osのインストールから自走ロボットの制御まで きっちりしっかり学べます

週刊ダイヤモンド *2007-03*

singapore s leading tech magazine gives its readers the power to decide with its informative articles and in depth reviews

アエラ *2007*

a consumer guide integrates shopping suggestions and handy user tips as it describes and rates dozens of digital electronic products including cell phones digital cameras televisions computers and home theater

products

日経トレンディ *2007*

pcmag com is a leading authority on technology delivering labs based independent reviews of the latest products and services our expert industry analysis and practical solutions help you make better buying decisions and get more from technology

日経ビジネス *2007*

小型aiコンピュータ jetson nano を利用した組み込みai開発のサンプル事例が満載 開発環境のセットアップはもちろん ハードウェアの作成や 機械学習を利用したソフトウェアのコードについても丁寧に解説

*C*言語ではじめる*Raspberry Pi*徹底入門 *2020-04*

fully updated low priced book packed with quick results for people who want to jump in and master the nation s most popular mp3 player

HWM *2006-01*

raspberry pi 1 2 3対応 ネットワーク機能を搭載した全モデルに対応 osの入手と導入 基本からサーバー構築までを徹底解説 電子工作未経験者には分かりにくい配線図もすべて図解 プログラミング初心者も安心 サンプルで試しながら実践

Electronics Buying Guide 2007-09-18

本書では 半導体電力変換回路 をもとに 極めて多様化 高度化している半導体電力変換システムにおいて 今日的視点に基づいた技術体系の見直しと 技術 用語の分類 整理を行った 高調波解析 座標変換などを制御 解析理論としてまとめ pwmインバータの新しい制御法 交流変換回路の新しい直接変換回路の整理に重点を置いている 共振形変換回路は新たに分類と用語に大幅な整理を行った

PC Mag 2007-03-06

厳選の使えるメキシコ スペイン 語を3000語以上収録 メキシコの本当の姿にふれられる1冊です 日本の5倍の国土を誇るメキシコ 遺跡 リゾート 民芸品 グルメ と魅力盛りだくさん 彼らは外国人に対して寛容です さあ 陽気なアミーゴと友達になろう

Jetson NanoではじめるエッジAI入門 *2020-09*

フルカラーでお届け 韓国発 大人気blコミックが登場 明るく優しい大学生のアン イヨンは 大手企業と契約するため 仲間とアプリ開発を進めていた プレゼン当日 その場に現れた取締役の男 カン デヒョンに一目惚れしてしまうイヨン しかし突然のpcトラブルに見舞われ 発表できなくなってしまう どうにかプレゼン資料を見てもらおうと交渉するが まさかの 枕営業 を求められ 既婚者ですけど 何か の桐乃まひろが a1 として送る 年の差 オフィスラブストーリー

The IPod & ITunes Pocket Guide *2007*

comプログラミングのエッセンスを凝縮 comの理論と考え方からdcomの基本コンセプト インターフェイス クラス アパート アプリケーション の理解へ

これ1冊でできる! ラズベリー・パイ超入門 *2016-08*

ケータイの進化で急成長するモバイルsemの全貌 ユーザーの検索行動が一般的になり pcに続いてモバイルでも検索連動型広告が台頭する 業界のパイオニアが 市場の最新動向から費用対効果を高める広告戦略までを語る

PC World 2009-07

micro bitは 小さい本体の中にたくさんの機能が詰め込まれた iot時代の申し子ともいえるプログラミング入門キットです プログラミングを始めるにあたり 面倒なソフトのインストールは一切不要 ブラウザーさえあれば すぐにプログラミングが始められます プログラミングもブロックを組み立てるだけなので 子供から大人まで簡単にマスターできます この本では 身の回りの物で簡単に作れて たのしくあそべる作例を32も収録しています ぜひこの面白さを体験してみてください

PC Magazine *2007*

デスクトップ サーバー プログラミング 電子工作 ラズベリーパイの知識と使い方が1冊でわかる

Sound & Vision *2007*

ロボットの自律走行 ドローンの自律飛行の鍵となるslam技術について一から解説した入門書 本書は ロボットの自律走行 ドローンの自律の鍵となるslam simultaneously localization and mapping 技術について一から解説した入門書です 現在 slamは 車の自動運転 ドローンの自律飛行 ヒューマノイドの環境認識など 現在の多くのロボットにおいてかかせない基盤技術となっていますが 多種多様な基礎理論の上に成り立っているため 初学者のアプローチは決して容易ではありません 本書では プログラムをつくりながら考えるスタイルにし 読み進めるうちに 必要に応じて基礎に立ち返ることができるようにしました すなわち まずは原理も構造も簡単な部品をつくり 何がうまくいかなかったかを分析しながら 改良して部品を置き換える という手順で 簡単なところから段階的に理解を深めてもらえるように解説しています 解説に使用しているプログラムはwebサイトより入手可能 ロボットの環境認識 センシング slamなどに興味があり 既存のオープンソースを使うだけでなく 自分でプログラムをつくれるようになりたい あるいは プログラムの内容を理解したいと考えている人に まさに 打って付け の書籍です 目次 第1章 はじめに 1 1 なぜ地図が必要か 1 2 slamで何ができるのか 1 slamの効果 2 slamの実行形態 3 slamの種類 1 3 slamで構築した地図の例 トピック1 移動ロボットのナビゲーション 第2章 slamの基礎 2 1 slamとは 2 2 slamの原理 1 地図構築 ランドマーク位置の推定 2 ロボット位置の推定 3 ロボット位置とランドマーク位置の同時推定 4 外界センサデータが一度に大量に得られる場合 2 3 slamの要素技術 1 不確実性の扱い 2 データ対応づけ 3 センサ融合 4 ループ閉じ込み 2 4 slamの処理形

態 一括処理と逐次処理 トピック2 slamの関連技術 第3章 slamの入出力 3 1 slamの入力 1 外界センサ 2 内界センサ 3 2 slamの出力 1 ロボット位置 2 地 図 トピック3 slamの歴史 第4章 slamシステムの具体化 4 1 システム構成の方針 1 フィルタアプローチと最適化アプローチ 2 本書のアプローチ 4 2 システムの概要 4 3 グラフベースslam 1 slamのグラフ表現 2 完全slam問題 3 ポーズ調整 4 本書におけるグラフベースslam トピック4 slamは何が難しいか 第5章 本書のプログラム 5 1 プログラムの概要 5 2 本書で用いるc の要点 5 3 プログラムの構成 5 4 データセット 5 5 プログラムの使い方 1 プログラムの動作環境 2 入手方法とインストール 5 6 プログラムの起動 トピック5 slamと測量の違い 第6章 オドメトリによる地図構築 6 1 センサデータの構造 1 スキャン 2 オドメトリデータ 3 センサデータの座標系 4 センサデータの同期 6 2 実 装 1 プログラム構成 2 統括プログラム 3 センサデータの読み込み 4 スキャンの描画 5 オドメトリによる地図構築 6 3 gnuplotによる描画関数 トピック6 スキャン歪み 第7章 スキャンマッチング 7 1 スキャンマッチングとは 7 2 icp 1 icpの概要 2 データ対応づけ 3 ロボット位置の推定 7 3 icpの実装 1 プログラムの構成 2 スキャンマッチング統括 3 icpによるロボット位置の推定 4 データ対応づけ 5 コスト関数の最小化 6 コスト関数 7 地図の生成 7 4 動作確認 1 ビルド 2 実 行 トピック7 レーザスキャナによる3d slam 第8章 スキャンマッチングの改良 8 1 改良のポイント 8 2 スキャン前処理 1 スキャン点間隔の均一化 2 法線ベクトル 8 3 地図生成の改良 8 4 参照スキャン生成の改良 8 5 データ対応づけの改良 8 6 ロボット位置の最適化 1 コスト関数の改良 2 最適化手法の改良 8 7 改良プログラムの実装 1 プログラムの構成 2 スキャン前処理 3 参照スキャン生成の改良 4 地図生成の改良 5 データ対応づけの改良 6 ロボット位置の最適化 7 フレームワークのカスタマイズ 8 8 動作確認 トピック8 カメラによる3d slam 第9章 センサ融合による退化への対処 9 1 退化はなぜ生じるか 9 2 センサ融合 9 3 共分散の計算 1 スキャンマッチングによるロボット位置の共分散 2 オドメトリによるロボット位置の共分散 9 4 センサ融合の実装 1 プログラムの構成 2 センサ融合 3 icpの共分散 4 オドメトリの共分散 5 スキャンマッチングへの組み込み 9 5 動作確認 1 退化の発生 2 退化の対処 トピック9 退化の余談 第10章 ループ閉じ込み 10 1 ループ閉じ込みとは 1ループが閉じないとなぜ困る 2ループ閉じ込みの手順 10 2 ポーズ調整 1ポーズグラフ 2ポーズグラフの最適化 10 3 部分地図の導入 10 4 ループ検出 10 5 地図の修正 10 6 ループ閉じ込みの実装 1 プログラムの構成 2 全体制御 3 ポーズグラフ 4 部分地図 5 ループ検出 6 ポーズ調整の実行と地図の修正 10 7 動作確認 1 単一ループの閉じ込み 2 多重ループの閉じ込み 3 実世界データ処理に向けて トピック10 ループ検出の性能向上 第11章 slamの数学的基礎 11 1 線形代数 1 行列とベクトル 2 内積とノルム 3 微 分 11 2 座標変換 1 点の座標変換 2 ロボット位置の座標変換 11 3 最小二乗法 1 線形の場合 2 非線形の場合 3 重みつき最小二乗法 11 4 確率分布 1 確率密度と確率 2 正規分布 11 5 誤差解析 1 誤差の種類 2 誤差の伝播 11 6 ロボット位置の共分散の計算 1 移動によるロボット位置の共分散 2 ランドマーク計測によるロボット位置の共分散 11 7 点群の主成分分析 11 8 垂直距離と共分散の関係 11 9 正規分布の融合 11 10 ベイズフィルタによるslam 1 拡張カルマンフィルタによるslam 2 パーティクルフィルタによるslam 11 11 バンドル調整 11 12 オブジェクト指向フレームワーク

パワーエレクトロニクス回路 ***2000-11***

micro bitは イギリス生まれのstem教育用マイコンボードです 英国放送協会 bbc が主体となって開発したこのボードには ボタンスイッチ led 加速度センサー 光センサー 地磁気センサー 温度センサー 無線機能などが搭載されており これ1つでさまざまな動きを表現できます また ブラウザ上でブロックを組み合わせるだけでプログラムを作れるため 子どもでもかんたんにプログラミングを習得することができます 本書では はじめてマイコンボードに触れる小学校高学年以上を対象に ハードウェアの基本からプログラミングのしかた さまざまな作品の作り方までをていねいに解説 親子で学ぶプログラミングとエレクトロニクスの入門書にぴったりの一冊です

Microtimes *1999*

ラズパイ pythonで本格的な電子工作をはじめよう 知識ゼロでもスマホ操縦のロボットを作れます

旅の指さし会話帳28 メキシコ ***2002-04***

lcdの歴史から応用技術までを詳述

日経産業新聞 *2006-04*

環境設定からロボットへの実装まで rosのすべてを網羅本書は ロボット用のミドルウェアであるros robot operating system についての ロボット分野の研究者や技術者を対象とした解説書です rosの構成や導入の方法 コマンドやツール等の紹介といった基本的な内容から コミュニケーションロボットや移動ロボット ロボットアームといった具体的なロボットのアプリケーションを作成する方法を解説しています ros について網羅した内容となるため rosを使った開発を行いたい方が必ず手元に置き 開発の際に活用されるような内容です 第1章 ロボットソフトウェアプラットフォーム 1 1 ソフトウェアプラットフォームとは 1 2 ロボットソフトウェアプラットフォーム 1 3 ロボットソフトウェアプラットフォームの必要性 1 4 ロボットソフトウェアプラットフォームがもたらす未来 第2章 robot operating system ros 2 1 rosとは 2 2 meta operating system 2 3 rosの特徴 2 4 rosの構成 2 5 rosのエコシステム 2 6 rosの起源 2 7 rosのバージョン 第3章 rosの開発環境の構築 3 1 rosのインストール 3 2 rosの開発環境 3 3 ros動作テスト 第4章 rosの主要概念 4 1 rosの用語 4 2 メッセージ通信 4 3 メッセージ 4 4 ネーム 4 5 座標変換 tf 4 6 クライアントライブラリ 4 7 異機種デバイス間の通信 4 8 ファイルシステム 4 9 ビルドシステム 第5章 rosコマンド 5 1 rosコマンドの種類 5 2 rosシェルコマンド 5 3 ros実行コマンド 5 4 ros情報コマンド 5 5 rosキャットキンコマンド 5 6 rosパッケージコマンド 第6章 rosツール 6 1 3次元可視化ツール rviz 6 2 rosのguiツール rqt 第7章 ros基本プログラミング 7 1 rosを利用した開発に必要な基礎知識 7 2 パブリッシャとサブスクライバノードの作成 7 3 サービスサーバとクライアントノードの作成 7 4 アクションサーバとクライアントノードの作成 7 5 パラメータの使用法 7 6 roslaunchの使用法 第8章 ロボット センサ モータ 8 1 ロボットパッケージ 8 2 センサパッケージ 8 3 カメラ 8 4 深度カメラ depth camera 8 5 レーザ距離センサ 8 6 モータ駆動に関するパッケージ 8 7 dynamixel 8 8 公開パッケージの使用方法 第9章 組込みシステム 9 1 組込みシステムの構成 9 2 opencr 9 3 rosserial 9 4 turtlebot3ファームウェア 第10章 移動ロボット 10 1 rosに対応したロボット 10 2 turtlebotシリーズ 10 3 turtlebot3ハードウェア 10 4 turtlebot3ソフトウェア 10 5 turtlebot3の開発環境 10 6 turtlebot3の遠隔操作 10 7 turtlebot3のトピック通信 10 8 rvizを用いたturtlebot3のシミュレーション 10 9 gazeboを用いたturtlebot3のシミュレーション 第11章 slamとナビゲーション 11 1 ナビゲーションとは 11 2 slamの実習 11 3 slamパッケージの詳細 11 4 slamの技術 11 5 ナビゲーションの実習 11 6 ナビゲーションパッケージの詳細 11 7 ナビゲーションの技術 第12章 サービスロボット 12 1 配達ロボットサービスシステム 12 2 配達ロボットサービスシステムの構成 12 3 ros javaを用いたandloid tablet pcのプログラミング 第13章 マニピュレータ 13 1 マニピュレータとは 13 2 openmanipulatorのモデリングおよびシミュレーション 13 3 moveit 13 4 実際のプラットフォームへの適用 付録 ros2 a 1 ros2の到来 a 2 ros1とros2の違い a 3 ros2の使用 windowsおよびlinux

On or Off (18) *1999-03-21*

注目度の高い次世代のプログラミング言語rustの日本では初めての書籍

Essential COM 1998-05

node red の ver 1 0 へのバージョンアップに伴い 導入や実例などの内容を大きく変更

Commerce Business Daily *2007-02*

あなたのラズパイ 余らせてませんか もっと活用できます 本書はraspberry piをつかってfmやインターネットラジオを聞くための環境構築マニュアルです ラジオの聴取はもちろん usbドライブからのメディア再生 ブラウザーやリモコンからのコマンド実行 スケジュール実行なども実現します ラズパイを買ったものの活用方法が無い という方に最適の一冊です 対象raspberry pi raspberry pi 3 modelb 本書の対象読者 raspberry piを買ってセットアップしただけで埃を被らせている人 viやemacsなどのエディタでテキストファイルの更新ができる人 windows pcで環境設定が可能な人

目次 第1章 radiberry pi を作ろう radiberry pi とは何か 再生対象の定義 本手順書の読み方 構築パターン 環境構築に必要なもの 第2章 最小構築手順 手順説明 イメージ書き込み raspi configコマンド ユーザ設定 ネットワーク設定 パッケージ更新処理 日本語入力環境 音声出力確認 その他の設定 第3章 モニタレス ケーブルレス 手順説明 設定するインタフェースの選択 無線接続 cui 無線接続 gui ssh接続 シリアル接続 第4章 ストリーミング再生 手順説明 radiko加盟局 ストリーミングurl radikoタイムテーブル再生 第5章 ローカルファイル再生 手順説明 メディア準備 ドライブのマウント設定 ローカルファイル再生 第6章 fm波再生 手順説明 パッケージ準備 fm波再生 第7章 ブラウザー制御 手順説明 事前準備 ストリーミング再生画面 ローカルファイル再生画面 fm波再生画面 第8章 赤外線制御 手順説明 受光素子 抵抗 ブレッドボード取り付け リモコン信号の記録準備 リモコン信号の記録 コマンド割り当て サービス自動起動設定 第9章 bluetooth出力 手順説明 bluetoothスピーカー再生 自動接続設定 第10章 スケジュール実行 手順説明 パッケージ準備 スケジュール登録 スケジュール実行確認 付録a 地域別民放ラジオ局リスト 付録b リモコン信号の記録 irrecord 失敗例 付録c radiberry pi パラメータシート

モバイル**SEM** *2018-12-15*

micro:bitであそぼう! 2006

BBC Music Magazine *2021-02*

Raspberry Piはじめてガイド *2018-03*

SLAM入門 ロボットの自己位置推定と地図構築の技術 *2011-03*

サウンド・クリエイターのための、最新版デジタル・オーディオの全知識 *2019-06-18*

micro:bitではじめるプログラミング *2008*

Macworld *2020-08*

ゼロからよくわかる**!**ラズベリー・パイで電子工作入門ガイド ***2001-06***

カラー液晶ディスプレイ ***2018-03-16***

ROSロボットプログラミングバイブル ***2018-08***

プログラミング**Rust** ***2021-05***

はじめての***Node-RED 2018-11-16***

ラズパイでラジオを聞く! **“radiberry pi!”**構築マニュアル

- applied calculus 10th edition Full PDF
- music physics and engineering olson Copy
- introduction to modern cryptography katz solution manual [PDF]
- case dozer 1450 repair manual (PDF)
- triumph t110 parts manual (Read Only)
- introductory statistics for business and economics 4th edition (PDF)
- from popular entertainment to medical revelation a chronicle of anesthesia in new england Copy
- parenting for social change transform childhood transform the world (Read Only)
- bmw r75 service repair manual (Read Only)
- powerful and feminine rachael jayne groover .pdf
- lg ld 2131sh service manual repair guide (2023)
- indiana academic superbowl study guide rome (2023)
- service manual altivar 21 [PDF]
- applied mathematics 1 diploma engineering notes Full PDF
- 2015 dodge journey user manual .pdf
- udpfi guidelines manual Full PDF
- the american journey a history of the united states 4th edition 2 volumes in 1 chapters 1 31 Copy
- nissan skyline 250gt english manual (PDF)
- vendedores perros spanish edition (Read Only)
- atlas of emerging jobs Full PDF
- 2014 ajn award recipient re entry a guide for nurses dealing with substance use disorder .pdf
- reconstructing human origins a modern synthesis third edition 3rd edition by conroy glenn c pontzer herman 2012 paperback [PDF]
- fire retardancy of polymeric materials second edition Full PDF
- 2012 honda cr v shop manual Copy
- mtd ge40 manual (2023)