

ROSCon JP 2025 Workshops



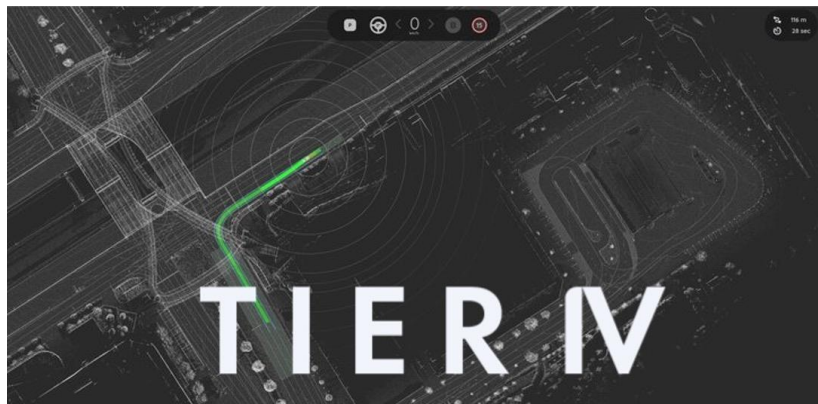
[https://roscon.jp/2025/
#call-for-workshop](https://roscon.jp/2025/#call-for-workshop)

AIジェスチャー認識・人体ボディ 認識によるロボット駆動

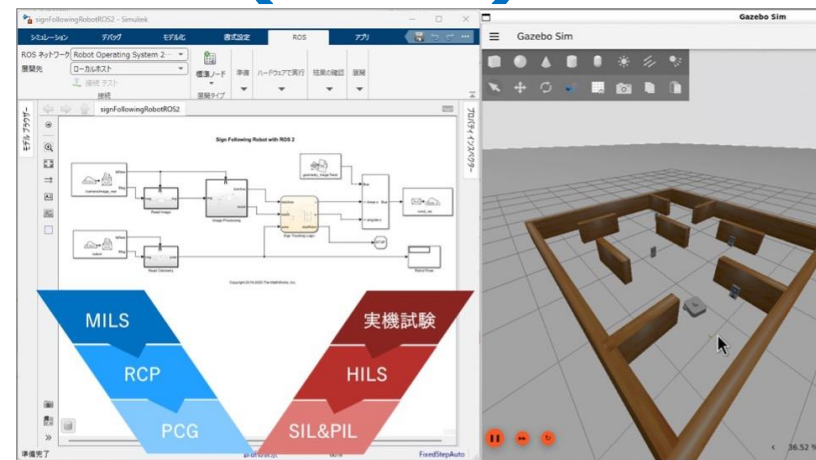
 D-Robotics
OriginBot
ROS/AI学習キット



Autowareで始める 自動運転開発入門



ROS 2とモデルベース デザイン(MBD)の実践入門

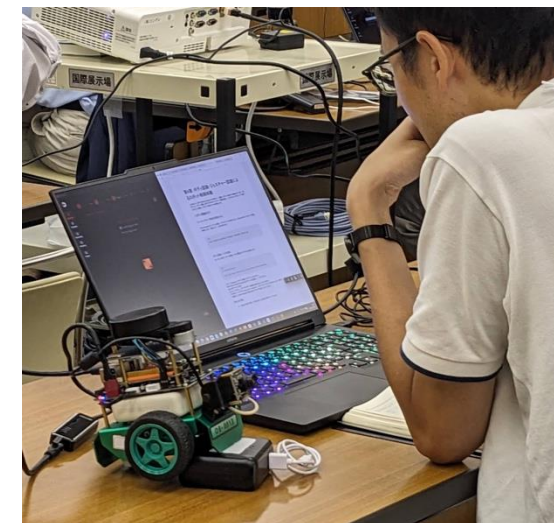
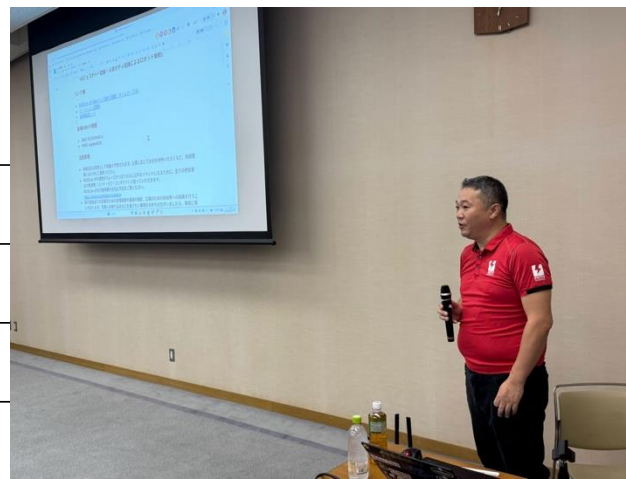


AIジェスチャー認識・人体ボディ認識によるロボット駆動



ワークショップ資料

Time	Title
12:30	受付開始
13:00	ROS 2概論・TogetherROS環境、OriginBot教材概要紹介
13:40	OriginBotの設定
14:00	ジェスチャー認識・人体認識の実行
16:00	RDK StudioとVNC-Linux Desktopによるロボット開発方法
16:30	ロボット駆動のプログラミング
17:30	発展的な話題
18:00	終



[https://roscon.jp/2025/
#workshop_A](https://roscon.jp/2025/#workshop_A)



Autowareで始める自動運転開発入門



ワークショップ資料

Time	Title
12:30	受付開始
13:00	講義： - Autowareの概要 - 自動運転システム構築に役立つROS 2の機能・ツール - シナリオを用いた自動運転のシステム評価
14:00	開発用シミュレータを用いたAutoware体験演習： - セットアップの確認 - シミュレータを用いた基本的なAutowareの動作と機能の確認
15:30	シナリオシミュレータを用いた自動運転テスト演習： - サンプルシナリオを用いた自動運転テスト体験 （例：障害物停止・路肩駐車・信号機・障害注入） - シナリオエディタを用いた応用シナリオテストの作成
17:00	発展的な話題・実演デモ
18:00	終



[https://roscon.jp/2025/
#workshop_B](https://roscon.jp/2025/#workshop_B)

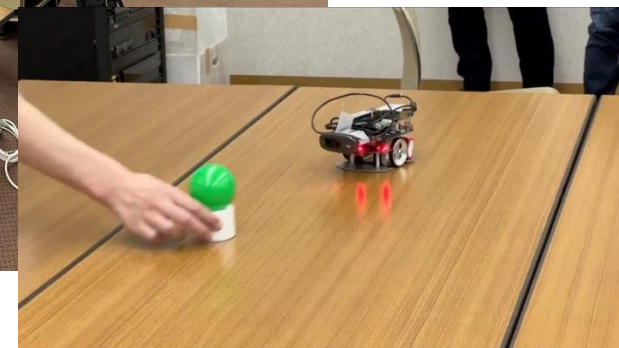
ROS 2とモデルベースデザイン(MBD)の実践入門



ワークショップ資料

Time	Title
12:30	受付開始
13:00	講義：モデルベース開発(MBD)の概要とROS 2との連携についての解説
14:00	操作体験： - 講習会用シミュレーターと開発環境の確認 - 講師による実機デモンストレーション - ros2bagの保存、RViz2での可視化、rqtによるtopicやnodeの確認 - シミュレーターとの連携(topic/service/action) - ros2bagの読み込みと可視化、解析 - ROS 2 C++ノード/ROS 2 CUDAノードの生成とcolconでのビルド、スタンドアローン実行 - ロボットのナビゲーション課題に取り組み (SLAM/自己位置推定/制御/AI)
17:00	発展的な話題・実演デモ
18:00	終

https://roscon.jp/2025/#workshop_C



Thank you!! and,,, What's Next??



ROSCon JPで
ワークショップを
やりませんか？

