

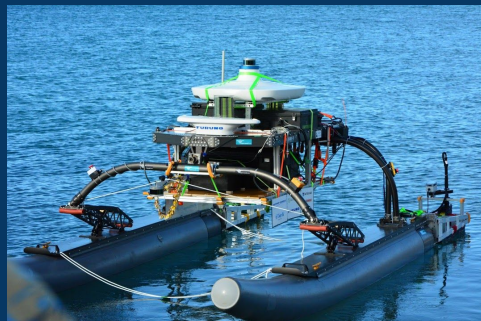
ros-integration-action

無料で始める簡単結合テスト

片岡 大哉

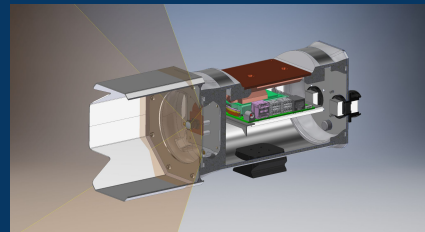
Maritime RobotX Challenge

- 完全自律走行船の**国際コンテスト**
- 世界中から全12チーム参加
- **日本からはOUXT Polarisのみ**参加
- 水上/水中タスク+広報+論文により採点
- 船体はWAM-Vを使用
- 隔年12月開催(次回は2022年にシドニー)

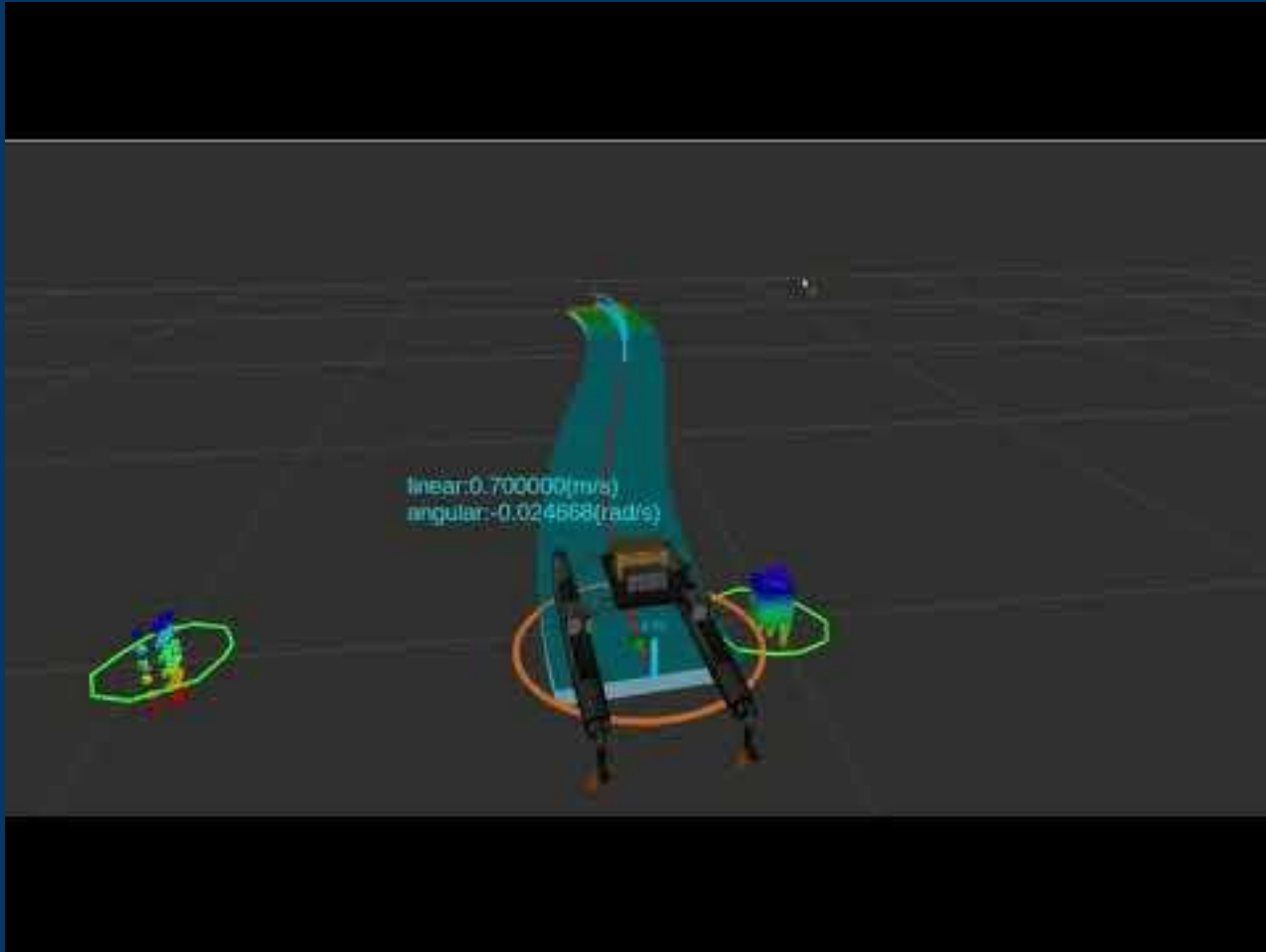


コロナ下で発生した問題

- 実験ができない
 - 遠隔地で作業しているメンバーが集まるのは困難
 - そもそも船がある大阪府立大学に入れない
 - ハードの作業ができない
 - 加工機器は大学にあり、大学に入れない今は作業がそもそもできない
 - センサの治具はかなり大きなハードであり大学に入れないと作業は絶望的
 - rosbagが取れない
 - ハードの作業ができていないので当然rosbagも取れない
 - rosbagが取れないので認識系が完全に開発 Stop!
- ▶ Lidar / Cameraのシミュレータを開発して認識系の開発につなげた



navigation demo with simulation



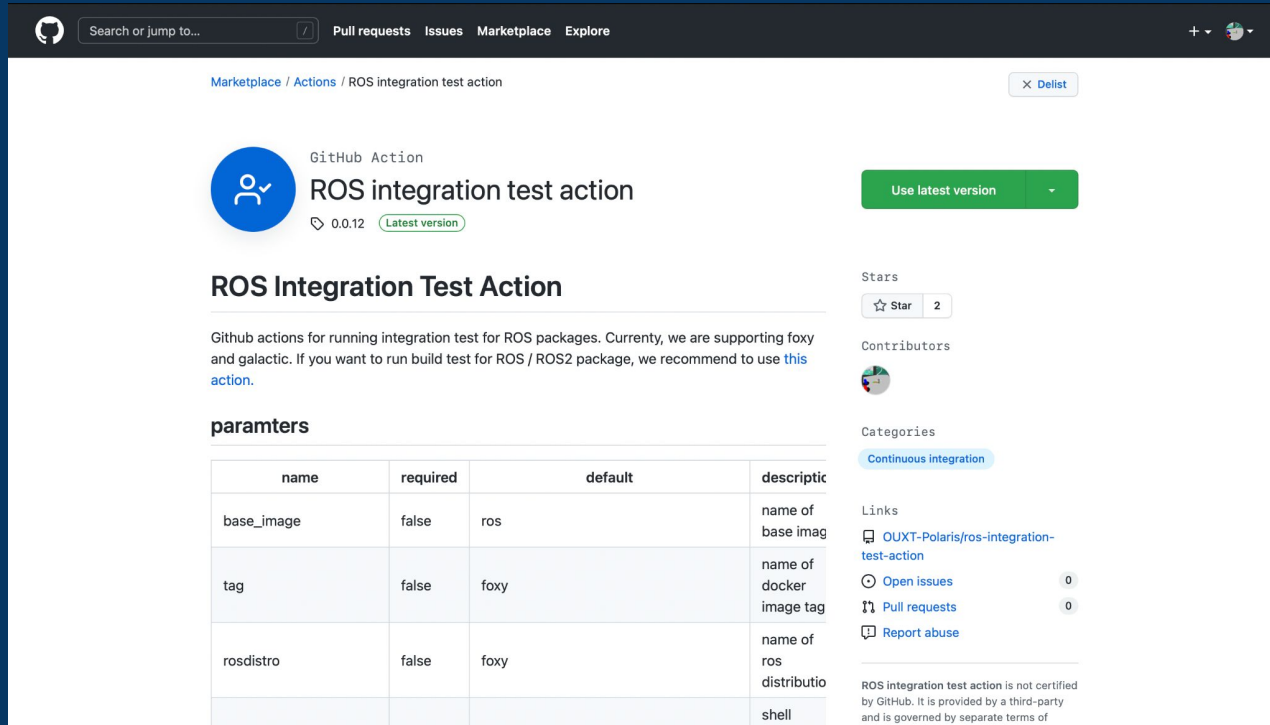
ここまできたら次は何やる . . . ??

自動テストですよね!!!


- 結合テストができるaction
- ベースイメージを指定できる
 - foxyでもgalacticでも使える
 - 前回のビルド結果もキャッシュできる
- 他のツールとも連携できる！
 - lcov
 - rosbag

github market placeで公開中

スターください



Marketplace / Actions / ROS integration test action X Delist

 GitHub Action
ROS integration test action
0.0.12 Latest version Use latest version


ROS Integration Test Action

GitHub actions for running integration test for ROS packages. Currenty, we are supporting foxy and galactic. If you want to run build test for ROS / ROS2 package, we recommend to use [this action](#).

paramters

name	required	default	descriptic
base_image	false	ros	name of base imag
tag	false	foxy	name of docker image tag
rostdistro	false	foxy	name of ros distributio
			shell

Stars
☆ Star 2

Contributors


Categories
Continuous integration

Links
[OUXT-Polaris/ros-integration-test-action](#)
[Open issues](#) 0
[Pull requests](#) 0
[Report abuse](#)

ROS integration test action is not certified by GitHub. It is provided by a third-party and is governed by separate terms of

メンバー募集

特に学生！

OUXT Polarisでは自律航行をやってみたい人を募集しています！

- ボールランチャー設計
- 電子回路設計
- ファームウェア実装
- カルマンフィルタによる自己位置推定
- 物体認識系の実装
- 運営（スポンサーとのやりとりなど）



上の内容等に興味のあるかたは  @OUXT_Polarisまで！