

※以下の内容を記入し、実験走行日から5日以内に、メールにて事務局（challenge@rt-tsukuba.jp）までお送り下さい。
この情報は、つくばチャレンジ2014ホームページで共有します。

つくばチャレンジ 走行実験の内容および結果レポート

つくばチャレンジ2014 第8回実験走行会 2014/11/14(金)

ロボットNo.: 1416

ロボット名: MML-04

チーム名: 芝浦工業大学マイクロメカトロニクス 記載責任者: 江田 智斎

研究室

1 実験の目的(特に準備したことがあれば、それもお書き下さい。)

- 大清水公園の完走
- 実験データ取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ホイールオドメトリによる自己位置情報をLRF・カメラで補正するプログラムで、大清水公園内を自律走行させる。前回の実験でプログラムのバグによる強制終了が頻発したため、その確認も行う。

2.2 実験成果

プログラムのバグによる強制終了はなくなった。また、WPの数を増やすことで自律走行の距離を更新できた。

3 自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。

3.1 自律走行の内容

同上

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートから第1探索エリアの滑り台がある広場を1周りして戻って来る所まで。

3.3 残された課題

カメラで路面の縁石のエッジを検出できない事が多々ある事。また、カメラで分岐点情報(T字路等)を見つけるプログラムを動作させた場合に、強制終了してしまう事。

3.4 失敗した理由

時間帯によって日当たりが大きく変わるため、路面全体が極端に明るく、あるいは暗くなってしまったため。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

4.運営側、実行委員へのコメントや質問等があればお書き下さい。