

※以下の内容を記入し、**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 2015 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 2015 第 3 回実験走行 2015/ 10 / 16 (金)

ロボット No.: 1513

ロボット名: MG15

チーム名: 群馬大学・ミツバチーム

記載責任者: 塩谷敏昭

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。)

画像ナビゲーションのためのデータ取得と確認。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・自律走行マップの取得のための教示走行
- ・当日の教示走行で取得したマップを用いた自律走行

※前回見つかった課題として、特徴点が少ない場所において、画像ナビゲーションでのマッチングが上手くいかずにロボットは右寄りに走行していたことから、リファレンス画像を増やすプログラム改造を行なった効果の確認。

2.2 実験成果

トライアル区間での自律走行を複数回実施。

最終回では、スタート地点から 75m 付近で、経路から左に大きく逸れて植え込みの縁石に衝突しそうになったことから自律走行を中断。画像ナビゲーションプログラムに修正が必要なが分かった。



ロボットが接触しそうになった植え込みの縁石(赤丸部)

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

当日の教示走行により取得したマップを用いた自律走行(トライアル区間)。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタート地点から 75m 付近まで自律走行できた。

3.3 残された課題

画像ナビゲーションプログラムが意図した動作をしない。

※以下の内容を記入し、**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 2015 ホームページで共有します。

3.4 失敗した理由

リファレンス画像と紐付いたマップとオドメトリマップとの整合が取れていなかった。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行の実施なし。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

記録走行の実施なし。

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。

寒い雨の中大変だったと思いますが、大変お世話になりました。

本走行会に向けて、今後の実験走行会でもよろしくお願い申し上げます。