

※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 本走行 2015/ 11/ 8(日)

ロボット No.: 1510

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学 ロボット・マイクロシステム 記載責任者: 高橋 清明

研究室

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

走行コースでのロボットの自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

スタート地点から大清水公園を出るまでのコースの自律走行の確認

プログラムのパラメータ設定

ロボットの走行ウェイポイントの再設定

2.2 実験成果

ウェイポイント修正によりコース上の走行精度向上

[2] 本走行について

1 設定した目標

大清水公園内の完走

2 本走行の結果

200m 地点で自己位置推定の失敗によりリタイア

3 どこまで目的が達成されたか

目的の 50%程度

ロボットの自己位置推定精度の向上が必要

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

ロボットがリタイア地点までの走行中に回転動作を多く繰り返したことによる姿勢推定の誤差蓄積、それによる設定したウェイポイント上の姿勢の誤差、さらにリタイアポイントにおいてレーザースキャンの取得データが減少する姿勢で長時間滞在してしまったことによる自己位置推定の失敗が原因

[3] 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。