

※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 2016 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 2016 第 2 回実験走行 2016/ 9/22 (木)

ロボット No.: 1629-02

ロボット名: orange mini2016

チーム名: 法政大学自律移動ロボット実験室(AR 記載責任者: 野村勇太

L)

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。)

前回の実験走行よりも長距離の自律走行を可能にするためにマッピングを念入りに行い走行した。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

パラメータを改良し、安全確認の項目を再点検して車体に若干の修正を行った。

2.2 実験成果

前回よりも 100mほど自律走行の距離を伸ばすことに成功した。

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

公園内のマッピングを念入りに取り込み、制御系の性能を改善して自律走行させた。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園内をほぼ一周させることには成功したが、初期のマップの向きが蛇行している問題は改善しなかった。

3.3 残された課題

スタートから 10mほどのマッピングが曲がって表示されてしまう。走行には影響がないと考えられるが正確なマップ生成に影響する可能性があるため改善したい。

3.4 失敗した理由

パラメータの調整が不十分であった可能性がある。

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。