

※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 3 回実験走行 2016/ 10/15 (土)

ロボット No.: 1616

ロボット名: AND-2016

チーム名: 芝浦工業大学ロボティクス研究室

記載責任者: 安藤吉伸

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。)

大清水公園内の環境において、2次元環境地図と3次元環境地図の作成。時間があれば、その後、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

(1回目実験)大清水公園内の2次元環境地図と3次元環境地図を作成した。ただし、終了付近で、暴走した様子。ただし、あとで確認したところ、地図作成には成功していた。

(2回目実験)もう一度、大清水公園内の3次元環境地図を作成しようとした。

今回は、暴走せず、最後まで走行できた。

ただ、3次元環境地図はできていなかった。

(3回目実験)もう一度、大清水公園内で2次元と3次元地図を作成しようとした。

2次元環境地図、3次元環境地図とも生成できていたが、途中、2回目のターンのところで、方向が大きくずれていた。

(4回目実験)前回作成した、2次元地図と waypoint データをもとに、自律移動走行実験を行った。

途中で、ロボットのフレームが外れて、走行不能となった。

2.2 実験成果

・公園内の2次元環境地図、および3次元環境地図の生成ができた。

・最後に、自律走行実験を行い、前輪がはずれ、20m程度で走行できなくなった。

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

スタート地点から公園内の自律走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

20m程度。

3.3 残された課題

ロボットのフレームのチェックをする必要がある。ネジが外れかけの部分は修復する必要あり。

不安定な動きをした部分の解析。

3.4 失敗した理由

ロボットのフレームのチェック不足。プロセスの不安定な動きの解析不足。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行は行っていない。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

記録走行は行っていない。

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。

いつもお世話になり、ありがとうございました。

※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。