

※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 1回実験走行 2016/ 7/ 9(土)

ロボット No.: 1629-02

ロボット名: Orangemini2016

チーム名: 法政大学自律移動ロボット実験室(ARL) 記載責任者: 野村勇太

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。)

初回の実験走行では屋外でのマッピングやパラメータの確認など基本的な部分を確認して次回に繋げることを目的として実験走行に参加した。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

参加登録をしたロボットを実地にてマップを作成し、そのマップを使用して自律走行を行うとともにその際に発生した問題を洗い出し、次回に改善できるようにまとめること。

2.2 実験成果

実際の実験現場を確認することができ、自分たちのロボットが現段階で抱えている問題点を実感することができた。

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

今回は公園内での走行に限定して走行した。大まかなマップをとった後に実際に自律走行させた。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園からのスタートから 50m ほどで自律走行は不可能となった。

3.3 残された課題

搭載しているセンサー類が現在は LIDAR のみなので、カメラも搭載すべきだと感じた。

試験走行の日は雨が降っていたことにより、ロボットの防水対策ももっと充実させる必要があると感じた。

3.4 失敗した理由

ひらけた場所においてはレーダーが帰ってこないため、マッピングが困難であった。

プログラムのパラメータの値が適切でなかったためにマップ上のロボットの自己位置が少しずれていた。

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。