

※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 5 回実験走行 2016/ 10/ 29(土)

ロボット No.: 1629-01

ロボット名: Orange2016

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: 堀地恒生

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。)

今回の実験走行では、コースのマッピングと自律走行を行うことを目的とした。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

3D-LIDAR とジャイロを用いてマップを作成し、そのマップがどれほどずれているのかを確認した。

2.2 実験成果

以前取得したマップよりも歪みがなくなった。

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

公園内を自律走行させた。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

260m を走行し、公園内を突破できた。

3.3 残された課題

他のロボット等の予期せぬ障害物をうまく避けることができなかった。

3.4 失敗した理由

自身のロボットの大きさの設定がちゃんとできていなかったためだと考えられる。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

公園内の 260m を走行し、マイルストーン 1 をクリア。

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。