

※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.: 1629-2

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。)

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。
また、新しく搭載したジャイロの影響を実地で確認することを目的とした。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

マッピングの値を変更して位置情報を改善するとともに、ジャイロからのデータが正常に反映されているかを確認した。

2.2 実験成果

全体で 250m ほどの走行距離になった。位置情報のずれも以前に比べて小さくなった。

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

公園を出る直前のスロープで側壁に詰まって停止してしまうことを改良する。

3.4 失敗した理由

前で他のチームのロボットが停止した際に、障害物認識が長かったためにマップにデータが残ってしまったことが原因と考えられる。

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。