

※以下の内容を記入し、**実験走行日から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 2014 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 2014 第 2 回実験走行会 2014/ 8/ 2(土)

ロボット No.: 14 16

ロボット名: MML-04

チーム名: 芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室 記載責任者: 江田 智斉

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。)

- 大清水公園に設定した WP 間の距離・角度の計測と、簡易マップの作成。
- カメラによるロボットの姿勢角補正、LRF による分岐点補正によって、ロボットが WP 間を直進走行できているかを確認。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

LRF のみでロボットの姿勢角を補正しながら WP 間を自律走行させる。また、LRF にカメラを加えてロボットの姿勢角を補正しながら WP 間を自律走行させる。両者の自律走行を比較することで、LRF が姿勢角補正できない部分でカメラが的確に姿勢角補正できているかを確認する。

2.2 実験成果

ロボットが WP 間を直進する点については問題なく成功した。

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

同上

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートから直進し、突き当りの石段まで。

3.3 残された課題

直進して通過するはずの WP で、ロボットが旋回してしまう。

3.4 失敗した理由

マップが 2 重更新されてしまったため、直進通過する WP の次の WP の情報を読み込んでしまった。

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。