

※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.: 1435

ロボット名: ViBAR

チーム名: 大阪大学コマツ講座大須賀・石川研

記載責任者: マレウス アグイラール

研究室: ジョイントチーム

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。)

コース上における画像, LRF, GPS のデータ取得.

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

日照条件に対するカメラのロバスト性を向上するため、カメラのゲインとシャッタースピードを動的に調整するアルゴリズムを実装し、画像を取得した.

また、二次元 LRF の取り付け条件を検討するため、さまざまな方向に LRF を固定してデータを取得した.

2.2 実験成果

今回設計したアルゴリズムがカメラ搭載のオートパラメータチューニングよりも日照条件の影響を受けにくいことを確認した.

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3.3 残された課題

3.4 失敗した理由

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。