

※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/ 08/ 02(土)

ロボット No.: 14-47

ロボット名: 双眼竜(目ω目)たん

チーム名: Titech SANEKEN STEREO TEAM

記載責任者: 吉田裕

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。)

ロボットの自律走行実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

大清水公園内での自律走行実験

2.2 実験成果

最初のスロープを降りた辺りで自己位置の認識が正しく行われず、失敗(コースアウト)

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

今回は自己位置の認識に使用するマップデータに間違いがあり、その部分を修正し正しく走行できるか実験を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

最初のスロープを降りた辺りで自己位置のずれによりコースアウトしてしまった

3.3 残された課題

- ・スロープの手前で自己位置を見失ってしまう
- ・自己位置の修正がうまくいっていない

3.4 失敗した理由

- ・カメラの角度が下を向きすぎていて高い位置の障害物が見えていなかった
- ・自己位置の修正を行う範囲が狭かった

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

実施せず

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

実施せず

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。

特になし