

※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 3 回実験走行会 2014/09/21 (日)

ロボット No.: 1409

ロボット名: Pioneer3AT-GR14

チーム名: 群馬大学リバストチーム

記載責任者: 鹿貫 悠多

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。)

レーザレンジファインダ(以下 LRF)を用いた自律走行の評価。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

LRF によるつくばチャレンジ 2014 のコース内全域のマップ情報を取得。

取得したマップを元に自律走行。

2.2 実験成果

確認走行, 記録走行にてコース全域の自律走行を達成。

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

揺動しない単一の LRF(自律走行を行うための最低限のセンサ)のみで自律走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

コースの完走を達成。ただし、課題である人物探索については行っていない。

3.3 残された課題

・低い位置にある障害物(縁石やロボットなど)の検出。

⇒特に背の低いロボット等を回避できるよう対策を講じなければならない。

・人物探索ルーティンの追加。

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

第一探索エリア内コースを自律走行(自己位置推定および障害物回避)することに成功。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

つくばチャレンジ 2014 の全コースを自律走行することに成功。

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。