

※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 2014/9/21(日)

ロボット No.: 1415-02

ロボット名: Cranberry 2014

チーム名: 千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者: 大川一也

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。)

三次元測域センサの搭載

昨年度の探索対象検出プログラムの追加

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

三次元測域センサによる障害物回避と探索対象のデータ取得

2.2 実験成果

近距離の障害物回避としては、精度の面でやや問題

探索対象のデータ取得(データは、後日、解析予定)

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

探索対象を検出しつつ、指定された経路の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

走行は、スタートからゴールまで(約1時間)

残された課題

障害物に近づくと(距離的に余裕があるのに)減速/緊急停止を繰り返す

探索対象ではない物体を検出し、再確認にて却下を繰り返す

ロボット停止時など、サスペンションの影響で路面高さを誤検出

探索対象が近すぎると、検出ミス

3.3 失敗した理由

センサ位置のキャリブレーション不足

探索範囲の調整不足

3.4 確認走行を行った場合は、その記録

なし

3.5 記録走行を行った場合は、その記録

なし