

※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.: 1421

ロボット名: Capybara A.T.

チーム名: 早稲田大学マイクロマウス

記載責任者: 佐藤高志

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。)

マニュアル走行によるデータ取得とそれに基づく自律走行を試みる。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

第1 探索エリアをマニュアル操作によって走行し、自律走行のためのデータ取得(エンコーダ, IMU,LIDAR,GPS)を行った後、自律走行実験を行った。

2.2 実験成果

必要なログデータの取得に成功。自律走行に関しては下記を参照。

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

第1 探索エリアの自律走行(人間探索を除く)

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

マニュアル走行時の軌跡に対して、やや右に逸れた軌道を通った。

3.3 残された課題

自己位置推定の精度が悪く、自律走行時にコースから逸脱する事がある

3.4 失敗した理由

自己位置推定の手法に不具合があると考えられる。

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。