

※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 回実験走行会 2014/ / ()

ロボット No.: 1442

ロボット名: THIGER

チーム名: 成蹊大学制御工学研究室

記載責任者: 岡本 望

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。)

第一エリアの自律ナビゲーション走行実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ロボットの自律ナビゲーション機能を実環境で動作させた時の挙動を調べるために、第一探索エリアを自律走行させる。

2.2 実験成果

約 70m 程度走行したあたりで花壇に衝突した。原因は経路発行の数値にバグがあったためである。

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

第一探索エリアを走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

最大でスタート地点から約 70m の地点まで走行を行った。

3.3 残された課題

自己位置推定の頑強性の向上。

経路の情報を正しく入出力する方法の考案。

3.4 失敗した理由

自己位置推定を失敗したため壁に突入した。

発行された経路の座標が浮動小数型で表現されないような数値の場合、経路の読み込みバイト数が合わなくなり出鱈目な座標が発行されるバグの修正。

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。