

※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.: 1445

ロボット名: オッスカル

チーム名: 明治大学 Morioka lab

記載責任者: 宮本竜典

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。)

今回が一回目の試走だったので、走行経路の確認と公園内の地図作成を目標にした。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

レーザ測域センサを用いた占有格子地図の作成

2.2 実験成果

地面に近い高さの地図を生成するためにレーザ測域センサをさかさまにしてロボットに設置したのだが、レーザデータを反転させる部分に単純ミスがあり、地図生成に手間取った。プログラムを修正し、大清水公園の占有格子地図を作成した。しかし、途中でロボットのバッテリーが切れてしまい、完全な地図作成や自律走行実験は出来なかった。

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3.3 残された課題

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

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。