

※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4回実験走行会 2014/ 10 / 12 ( 日 )

ロボット No.: 1414

ロボット名: Active2014

チーム名: 法政大学 自律ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 高橋 幹人

### 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。)

公園内を自律走行し、突破できるようにする。

使っていたジャイロが不調になったため、ランドマークを使った位置補正、角度補正を準備した。

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

ランドマークを確実に認識できるかどうか。

#### 2.2 実験成果

ランドマーク検出はまだ精度が悪く、確実には認識できない。

### 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

スタートからどこまで走行できるかを確認する。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園のトイレ近くまで走行できたが、坂の横の道を通ってしまい、コースに戻れなくなった。

#### 3.3 残された課題

ランドマーク検出の精度改善。

ジャイロの蓄積誤差の改善

#### 3.4 失敗した理由

公園トイレ近くに特徴的なランドマークがなく、角度補正ができず、ジャイロの誤差が蓄積してしまった。

また水平に設置した LRF が坂を障害物として認識してしまい、ゴールまでの経路が生成できなかった。

#### 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。