

※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.: 14 16

ロボット名: MML-04

チーム名: 芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室 記載責任者: 江田 智斉

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。)

- 大清水公園の完走
- 走行失敗した箇所のデバッグ

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ホイールオドメトリによる自己位置情報を LRF・カメラで補正するプログラムで、大清水公園内を自律走行させる。走行データログを常に記録しておき、走行失敗した際は、その原因として挙げられる項目をリストアップする。

2.2 実験成果

前回より走行距離が 20m 記録更新した。

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

同上

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートから直進して突き当りを右折し、花壇を通過して左手に植木を見ながら突き当りを左折する所まで

3.3 残された課題

1. ホイールオドメトリによる自己位置情報の大きな誤差
2. LRF とカメラによる自己位置補正がオドメトリに反映されていない点

3.4 失敗した理由

1. 新調したタイヤの径をプログラム上に反映していなかったため
2. LRF とカメラによる自己位置補正プログラムにバグがあったため

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。