

※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-tsukubajp)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.: 1425

ロボット名: Marmelo

チーム名: 圭司と愉快的仲間たち 2014(東北大) 記載責任者: 遠藤大輔

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。)

これまでに開発を進めたロボット Marmelo の現地における動作確認および問題点の抽出

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・大清水公園の中央階段の自律走行
- ・全コースの周回走行(マニュアルおよび自律)

2.2 実験成果

- ・大清水公園の中央階段を自律的に走破できた。また、実装上のバグを発見できた。
- ・マニュアルでの周回走行を実施。自律走行は、100m 程度の走行距離で走行不能となり停止。

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

- ・大清水公園の中央階段の自律走行
- ・大清水公園の周回走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

階段を自律的に走破できた
スタートから 100m 程度の地点で走行不能となり停止

3.3 残された課題

方位角の正確な検出方法の確立
自己位置推定に用いるパーティクルフィルタの実装見直し

3.4 失敗した理由

障害物回避が動作しなかった(バグと推定)
方位角のずれが許容値を超過していた(GPS の精度不足と推定)

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。