

※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 回実験走行会 2014/ 10/ 12(日)

ロボット No.: 1430

ロボット名:プロキオン

チーム名:大阪工業大学 情報科学部チーム

記載責任者:宮脇健三郎

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。)

確認走行エリア通過後のコースの自律走行実験。地図と走行ルートを準備。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行エリア通過後のコースの自律走行実験。

2.2 実験成果

橋通過時に自己位置推定がうまく行かなかった。

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

確認走行エリア通過後のコースの自律走行実験。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行エリア通過後から橋通過まで。

3.3 残された課題

橋通過直後に、自己位置が誤推定される。

3.4 失敗した理由

橋通過時に自己位置が誤推定されるので、橋に入るタイミングでデッドレコニングに切り替えるようにしたが、自己位置の誤差が蓄積してしまい、橋通過直後にパーティクルフィルターで再推定しようとしても成功しない。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

なし。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

なし。

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。