

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールに添付の上、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.: 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。)

公園内の地図製作

公園内での自律走行

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

レーザ測域センサを用いた公園内での自律走行

2.2 実験成果

作成開始時にレーザ測域センサの電源の接触不良のため、長時間の地図作成に支障があり、大清水公園内の地図を半分ずつ分けて作成した。

そのため、自律走行実験も大清水公園内のコースの半分ほどで行ったが、概ね成功した。

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

大清水公園の北側部を一周させ、スロープをのぼり、テント横まで自律走行を行う。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園の北側部は走行できたが、その先の直線で緊急停止させた。通路左側の実際には丘のようになっている部分を、地図では誤って走行可能領域と設定してしまい、そこをロボットが走行しようとしたため。

3.3 残された課題

公園全体での自律走行

路面や走行可能領域を検出して経路生成を行うこと

3.4 失敗した理由

地図の編集の際に、実際には走行可能領域ではない場所を走行可能領域として編集してしまった。

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。