

※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5回実験走行会 2014/10/13(月)

ロボット No.: 1415-02

ロボット名: Cranberry 2014

チーム名: 千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者: 大川一也

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。)

センサ配置の変更に伴う地図の再生成と自律走行の検証
探索対象の検出精度の検証

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

地図の再生成と自律走行の検証, 探索対象の検出精度の検証

2.2 実験成果

ジャイロのドリフト誤差が予想以上に大きかったが地図を作成でき, 自律走行もできた。
探索対象が2mよりも近い場合や, 5mよりも遠い場合には検出できない。

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

探索対象を検出しつつ, 指定経路の自律走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

自律走行は2回(うち1回は記録走行)実施し, 2回ともゴールまで走行できた。
ただし, 探索対象の検出精度が悪く, 5人中1~2名しか発見できない。

残された課題

探索対象の検出精度の向上

3.3 失敗した理由

測域センサの受光強度情報に頼っている点

3.4 確認走行を行った場合は、その記録

なし

3.5 記録走行を行った場合は、その記録

走行達成。走行距離は約 1.7km, 時間は約 46 分だったと思う。

探索対象は2人発見したものの1人は近づけなかった。残り3人は検出できず。

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。