

※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 5 回実験走行会 2014 / 10 / 13 (月)

ロボット No.: 1419

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室 記載責任者: 森田 峰史

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。)

他参加チームの調査

走行実験

データ取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

マニュアル走行によるデータ取得

GPS 自律走行実験

2.2 実験成果

公園内に関しては十分なデータが得られたが、公園内の自律走行を達成していないため、公園外のデータが不足している。

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

GPS とオドメトリによる自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

大清水公園道路側の直線部分の自律走行ができた。

3.3 残された課題

LRF やカメラによる走行経路補正

3.4 失敗した理由

道幅が狭い場所では GPS の精度が不足している。
現状では LRF やカメラで走行経路の補正が行えていない。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

今回は行っていない。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

今回は行っていない。

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。