

※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 7 回実験走行会 2014/ 11 / 10 (月)

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。)

大清水公園内の自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

大清水公園内の自律走行

2.2 実験成果

部分的には自律走行は出来た

しかし、途中でマップ座標との整合性が取れなくなり、走行不能になった。

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

スタート地点から公園内の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

レーザの位置により、マップ座標と推定された自己位置がずれてしまったので、実際の走行ルートとマップ上の走行ルートがずれたため緊急停止した。

走行できた区間は、スタート地点からの直線区間、T字路からスロープまでとその先の公園内のゴール地点まで。

3.3 残された課題

レーザの位置

3.4 失敗した理由

レーザの位置が高すぎたため

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。