

※以下の内容を記入し、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 本走行の内容および結果レポート

つくばチャレンジ 2014 本走行 2014/ 11/16 (日)

ロボット No.: 1402

ロボット名: Dulcinea

チーム名: 知識情報処理研究室

記載責任者: 高石 啓史

[1]本走行前後の実施走行について

1 実験の目的

- ・大清水公園内の完走

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・前日に取得した大清水公園内のレーザレンジファインダの計測データから作成した地図を使用した自律走行

2.2 実験成果

- ・3回の自律走行のうち2回は前日と同様の円形花壇付近のオープンスペースで自己位置推定が破綻し、予定走行経路を逸脱したため中止した。3回中1回は円形花壇付近の自己位置推定が若干実際の位置から外れ芝生内に侵入したが、円形花壇奥の長方形花壇の植え込み付近にて位置推定の計算が正常に行われたためコースに復帰し、以降の経路は問題なく予定経路に追従し大清水公園内を完走することが出来た。

[2]本走行について

1. 設定した目標

- ・大清水公園内の完走

2. 本走行の結果

- ・ロボットの走行開始約 20 秒後、LRF からデータが取得できない状態に陥り、自己位置推定が機能せず障害物回避機能により旋回と直進のみでロボットが 約 80m 程度した後に走行を中止した。

3. どこまで目的が達成されたか

- ・レーザレンジファインダに関するソフトウェアもしくはハードウェアのトラブルによりプログラムが停止していたため本来のプログラムの性能を確認するための走行実験を行うことが出来ず目的達成に至らなかった。

4. 失敗した場合は、その理由として考えられること

- ・ロボットの走行中の振動により LRF からデータを取得できない状況に陥る現象が実験段階でたびたび見られたので、振動の対処を今後行う必要がある。

※以下の内容を記入し、**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。

5. その他特記すべきこと、今後の予定など

[3]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。