

※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.: 1405

ロボット名: PeGASuS

チーム名: 横浜国立大学藤本研究室

記載責任者: 長谷川湧大

[1]本走行前後の実施走行について

1 実験の目的

プログラムの不具合の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

スタート地点からの自律移動実験

2.2 実験成果

花壇付近での自己位置ロスト及び経路計画プログラムのバグによる強制終了

[2]本走行について

1. 設定した目標

完走

2. 本走行の結果

80m走行したところ 160m程走行ご完全に自己位置ロスト

3. どこまで目的が達成されたか

達成されず。

4. 失敗した場合は、その理由として考えられること

LRF の取り付け場所が高く花壇の手前付近で得られる情報が少なく SLAM が不安定であること。
上記の理由より事前に作成した入力地図の精度も高くないこと。

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。