

※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.: 1420

ロボット名: Arl-2014

チーム名: 芝浦工業大学ロボティクス研究室

記載責任者: 安藤吉伸

[1]本走行前後の実施走行について

1 実験の目的

データ取り、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

データ取り、自律走行

2.2 実験成果

地図データ取りの際、初期位置、初期方位がうまく取れていなかった。

ウェイポイントデータ作成の際、地図作成と同時にいった場合に、うまく地図が作成できなかった。

[2]本走行について

1. 設定した目標

自律走行で、100m走行はしたい。

2. 本走行の結果

逆方向に走行し、-1mで停止。

3. どこまで目的が達成されたか

自律走行ができず、目的が達成できなかった。

4. 失敗した場合は、その理由として考えられること

マップの初期位置、初期方位がうまく取れていなかったため。

5. その他特記すべきこと、今後の予定など

終了後の実験走行で、地図およびウェイポイントデータを独立に作成しなおし、自律走行100m程度を実現した。

[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。

お世話になり、ありがとうございます。