

※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.: 1435

ロボット名: ViBAR

チーム名: 大阪大学 コマツ講座

記載責任者: 倉鋪 圭太

### [1]本走行前後の実施走行について

#### 1 実験の目的

前日の実験結果を踏まえてチューニングしたパラメータの確認.

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

スタート地点からいくつかのパラメータ, マップデータを組み合わせながら自律走行を行い, 本走行に用いるデータを選定した.

##### 2.2 実験成果

前夜に作成したパラメータでの応答が良くなかったため, 前日の実験走行で用いたパラメータおよびマップデータを採用した.

### [2]本走行について

#### 1. 設定した目標

第1探索エリアを走破すること.

#### 2. 本走行の結果

第1探索エリアの第1コーナーを曲がり, しばらく走った所で LRF による走行に切り替えた際, 自己位置がずれコースアウトしたため停止した.

#### 3. どこまで目的が達成されたか

第1探索エリアを走破することはできなかったが, 可能な限りカメラで走行し, (現状では) カメラでできない所は LRF の走行でサポートする, というコンセプトの実現には成功し, 貴重な経験を得ることができた.

#### 4. 失敗した場合は, その理由として考えられること

LRF を用いた走行におけるマップマッチング, および画像による旋回箇所の認識のロバスト性が不十分であった事.

#### 5. その他特記すべきこと, 今後の予定など

今年度のつくばチャレンジの課題は達成することができなかったが, 卒論・修論および来年度のつくばチャレンジに向けてアルゴリズムの改善を進める予定である.

### [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。

このような公開実験の場を設けていただきました実行委員会ならびに関係者の皆様に感謝申し上げます。