

※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 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 6 回実験走行会 2014/ 11/ 3(月)

ロボット No.: 1414

ロボット名: Active2014

チーム名: 法政大学 自律ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 高橋 幹人

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。)

トライアル区間の突破

前回の試走会は自己位置がかなりずれていたため、角度補正、位置補正を準備した。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

角度補正、位置補正の確認。

2.2 実験成果

位置補正はできるようになったが、処理時間がときどき遅くなる。

角度補正もできるようになったが、補正するまで時間がかかり、それでも少しの誤差が生じてしまう。

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

スタートからどこまでいけるかどうか確認した。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

一番良いときで坂の手前まで行けたが、多くは花壇の近くで自己位置がおかしくなってしまった。

3.3 残された課題

より良い角度の補正。

3.4 失敗した理由

多くの走行の時、ジャイロの誤差が5分ぐらいで30度ぐらい蓄積し、WPの座標がずれたため。

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。