

※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 回実験走行会 2014/ / ()

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 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。)

障害物回避を実装した自律移動走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

予め LRF で作成された地図を基にした自律移動走行実験

2.2 実験成果

公園内である地点において LRF から得られる情報が少ないためそこで自己位置推定に失敗する。

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

センサを2次元 LRF 一台に絞った SLAM および自律移動

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートから公園内を一周してバックヤードの隣において自己位置推定に失敗

3.3 残された課題

ウェイポイント間の経路を計画するプログラムを実装したことにより情報が少ない方向へ LRF を向かせてしまい自己位置推定が難しくなるという問題
情報の少ない状態での SLAM の安定化

3.4 失敗した理由

同上

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。