

※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-tsukubajp)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 7 回実験走行会 2014/ 11 /10 (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。)

確認走行区間の走破

公園のトイレ近くの坂が狭いため、そこを確実に走行できるようプログラミングをした。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

人物探索の精度を確認

市街地の電子コンパスのデータを取得

2.2 実験成果

まだ誤検知が多く、特定人物以外の場所に向かってしまうことがあった。

市街地での電子コンパスのデータはとれたが、ノイズが多く使用が難しい

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

確認走行区間の走破

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認区間のゴール手前まで走行できた。

3.3 残された課題

人物探索の精度

3.4 失敗した理由

白線を障害物としているので、確認走行のゴールのラインを障害物としてしまった。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行は公園のトイレの近くの坂を上っている途中で手すりにぶつかってしまい、緊急停止。

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。