

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールにて事務局(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 7 回実験走行会 2014/ 11/10 (月)

ロボット No.: 1432

ロボット名: Rossy

チーム名: 筑波大学知能ロボット研究室 robolin.jp

記載責任者: 西田 貴亮

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。)

地図生成のためのセンサデータの取得、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

コースをマニュアル走行させてログデータを取得した。

2.2 実験成果

取得したログデータを用いて占有格子地図を生成した

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

生成した占有格子地図を用いて自律走行が行えるか確認した。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

ゴールの 3 m 手前まで走ったが、自己位置推定に失敗してしまいゴールできなかった。

3.3 残された課題

自己位置推定のパラメータの調整。

3.4 失敗した理由

ゴール付近で地図データと測域センサで取得したデータのマッチングに失敗した。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

なし

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。