

※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 7 回実験走行会 2014/ 11/ 10(月)

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 大須賀・石川 記載責任者: 倉鋪 圭太

研究室 ジョイントチーム

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。)

画像に基づく旋回動作のための画像データベースの確認.

LRF を用いた走行制御の確認.

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

旋回箇所を手動走行にて走行し、旋回指令の有無を確認した。また、旋回箇所を自律走行し、旋回動作の確認実験を行った。

スタート地点からカメラ、LRF を用いて自律走行実験を行った。

2.2 実験成果

落ち葉などの影響により画像による旋回のご認識が多く、失敗した。

LRF による方法は目標経路の設定にバグがあり、スタートすることができなかった。

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

旋回箇所における画像を用いた走行および旋回

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

旋回箇所までの通路に沿った走行は成功したが、旋回箇所の認識に失敗した。

LRF による走行では走行経路の設定のバグによりスタートできなかった。

3.3 残された課題

画像による旋回箇所認識のロバスト性の改善。

制御ソフトウェアのバグの修正。

3.4 失敗した理由

落ち葉の増加による風景の変化。

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。