

※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 (日)

ロボット No.: 14 - 47

ロボット名: 双眼竜(目ω目)たん

チーム名: Titech SANEKEN STEREO TEAM

記載責任者: 吉田 裕

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。)

前回から修正を行った(ロボットの首の角度、コース取り)ことで良い結果が得られるかを確認する。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

大清水公園内での実験走行

2.2 実験成果

完走は出来なかったが、再スタートすれば公園を一周することが出来た。

しかし、以前起こっていたソフトが飛んでしまうエラーが再び起こってしまった。

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

大清水公園内での自律走行実験。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園の下(第一探索エリア)を一周回って戻る所でコースアウトしてしまった。

3.3 残された課題

- ・視界が明るすぎる場合の白飛び対策
- ・前方に物体が少ないときの自己位置推定の精度向上
- ・走行途中でソフトが飛んでしまうエラーの原因究明

3.4 失敗した理由

- ・視界が明るすぎる場合に物体をうまく捉えられなくなる
- ・自己位置推定のアルゴリズムに問題がある
- ・途中までは順調に走れていてもソフトが飛んでしまうので実験が出来なかったときがあった

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。

提出が遅れて申し訳ありません。この度はつくばチャレンジ 2014 に参加させていただきありがとうございました。