

※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-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 8 回実験走行会 2014/ 11 / 14 (金)

ロボット No.: 1407-02

ロボット名: KIT-C4

チーム名: CIR-KIT

記載責任者: 田中 良道

- 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。)
確認走行の達成

- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
大清水公園での自律走行実験.

 - 2.2 実験成果
大清水公園を一周できなかった.

- 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
環境地図を用いた自律走行.

 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
開始地点より約 50m 付近にてパスを見失い、身動きが取れなくなった。
その先でも、曲がり角を過ぎたあたりではすべてパスを見失い、身動きが取れなくなることがあった。

 - 3.3 残された課題
曲がり角を含む場合でもパスを見失わずに走行するという課題

 - 3.4 失敗した理由
環境地図をもとにしたパス生成方法が、ロボットを剛体としてとらえていないような方法になっていた
障害物回避を含むパス生成に失敗することが多くあった

 - 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。