

※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8回実験走行会 2014/11/14(金)

ロボット No.: 1411

ロボット名: Kensei-Chan 2014

チーム名: 金沢工業大学 Demura.net

記載責任者: 高田航平

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。)

- ・作成した地図の調整。
- ・オドメトリを GPS で補正できているか確認。
- ・自律走行を行い問題点の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・手書きで作成した地図を基に way point を配置し、実験走行。
- ・地図上に出力した自己位置のズレを確認し、改善。

2.2 実験成果

- ・手書きで作成した地図は問題なく、way point の配置等も成功した、
- ・機体が回転を繰り返し、自己位置が大幅にずれてしまうケースが見られた。

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

- ・マップマッチングと GPS を用いて、自律走行を行う。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・スタートからみて2つ目の曲がり角まで走行することができた。

3.3 残された課題

- ・path が通っているにもかかわらず機体が回転し続けて、自己位置を lost してしまうことがある。(自己位置を lost すると回転して、自己位置を探すようにしてある。)
- ・GPS の感度の良い地点と悪い地点を把握し、GPS で自己位置修正を行う。

3.4 失敗した理由

- ・自己位置推定がずれてしまった。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

- ・行っていない。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

- ・行っていない。

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。