

※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.: 1416

ロボット名: MML-04

チーム名: 芝浦工業大学マイクロメカトロニクス

記載責任者: 江田 智斉

研究室

### 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。)

- 大清水公園の完走
- 実験データ取得

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

ホイールオドメトリによる自己位置情報を LRF・カメラで補正するプログラムで、大清水公園内を自律走行させる。前回の実験でプログラムのバグによる強制終了が頻発したため、その確認も行う。

#### 2.2 実験成果

プログラムのバグによる強制終了はなくなった。また、WP の数を増やすことで自律走行の距離を更新できた。

### 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

同上

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートから第 1 探索エリアの滑り台がある広場を 1 周りして戻って来る所まで。

#### 3.3 残された課題

カメラで路面の縁石のエッジを検出できない事が多々ある事。また、カメラで分岐点情報(T 字路等)を見つけるプログラムを動作させた場合に、強制終了してしまう事。

#### 3.4 失敗した理由

時間帯によって日当たりが大きく変わるため、路面全体が極端に明るく、あるいは暗くなってしまったため。

#### 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。