

※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.: 1432

ロボット名: Rossy

チーム名: 筑波大学知能ロボット研究室 robolin.jp

記載責任者: 西田 貴亮

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。)

自律走行、探索対象の発見。経路生成のためのセンサデータの取得。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コースを自律走行させ、探索対象を発見して完走できるかを確認した。

ゴールの位置が変わっていたため、ゴールを通過するような経路を生成するためにマニュアル走行を行った。

2.2 実験成果

全ての探索対象を発見し、コースを完走できた。

また、ゴールを通過する経路を生成できた。

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

生成した占有格子地図を用いて自律走行が行えるか確認した。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

完走できた。

3.3 残された課題

障害物回避時のロボットの速度が速いため、より安全な回避動作をさせること。

3.4 失敗した理由

なし。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

なし。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

なし。

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。