

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールに添付の上、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.: 1435

ロボット名: ViBAR

チーム名: 大阪大学 コマツ講座 大須賀・石川 記載責任者: 倉舗 圭太

研究室 ジョイントチーム

### 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。)

カメラと LRF を用いた自律走行アルゴリズムの動作確認.

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

カメラ, LRF それぞれを用いた制御の動作確認.

カメラを用いた制御と LRF を用いた制御の切り替え時の挙動の確認.

#### 2.2 実験成果

カメラ, LRF の一方の制御から他方の制御への切り替えが意図したとおりに動作する事を確認した

### 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

カメラ, LRF それぞれ一方のみを用いた制御, ならびに双方を切り替えて用いる制御による自律走行.

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

第1探索エリア第2コーナーのスロープを下った部分までの走行に成功した.

#### 3.3 残された課題

障害物回避アルゴリズムの見直しが必要であることが明らかとなった

#### 3.4 失敗した理由

障害物回避が不完全であったため, 前方から来たロボットとにらみ合いになりスタックした.

#### 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。