

※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 回実験走行会 2014/ 11/15 (金)
ロボット No.: 1412 ロボット名: AMATERUS4 号

チーム名: 岡山口ボテク研究会(中国ポリテクカレッジ) 記載責任者: 水田英明

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。)

- ・データの取得
- ・確認走行の達成

実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・GPS 情報の取得
- ・ランドマーク情報(LRF データ)の取得
- ・自己位置推定(オドメトリ)の調整

2.2 実験成果

公園内の上記データを取得できた。

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

オドメトリでの自己位置推定による走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタート地点から約 80m あたり

3.3 残された課題

- ・自己位置推定の制度向上
- ・LRF によるオドメトリの補正を行うこと

3.4 失敗した理由

路面の状況などから自己位置推定にずれが発生した。

ランドマークでの自己位置推定補正が上手く動作しなかった。

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。