

※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-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9回実験走行会 2014/ 11/15(土)

ロボット No.: 1414

ロボット名: Active2014

チーム名: 法政大学自律ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 高橋 幹人

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。)

確認走行区間後のスロープを通過できるようにする。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

人物探索の精度の確認

磁気データを取得

2.2 実験成果

前の試走会より改善した。

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

実際に走らせてみて、人物を検出しながらどこまで走れるか確認。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間後のスロープ近くまで走行できた。

3.3 残された課題

狭いところにウェイポイントが出た時の経路計画の改善。

3.4 失敗した理由

スロープ部分が狭く、経路がスロープ部分に入らない。

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。