

※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 9 回実験走行会 2014/ 11/ 15 (土)

ロボット No.: 1420

ロボット名: Arl-2014

チーム名: 芝浦工業大学ロボティクス研究室

記載責任者: 安藤吉伸

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。)

マップデータの取得と自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

マップデータの取得をした。作られたマップから、自律走行を行った。

2.2 実験成果

第一エリアにおいて、マップを作成した。作成したマップから、20m程度の自律走行を行った。

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

スタート地点から、直進に自律走行を行った。

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20m程度の地点まで、走行した。

3.3 残された課題

マップの初期位置がずれていたため、マップの取り直しが必要。初期位置を手入力を与えて自律移動しており、初期位置ずれ、初期方位ずれが起こっている可能性があるため、その部分の修正が必要。

3.4 失敗した理由

自律走行が途中で失敗した理由は、いくつか考えられる。(1)初期方位、初期位置のずれ、(2)マップの作成時に、初期方位・初期位置を明確に指定できていなかったためか。(3)リカバリーモードが動かなかったためか。(4)マッチング用地図範囲の合わせ方が不十分だったかも。(5)コメントアウトの位置などがずれていた可能性あり。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行をしたかったが、できなかった。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

記録走行をしたかったが、できなかった。

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。

※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。

お世話になり、ありがとうございます。