

※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9回実験走行会 2014/11/15(土)

ロボット No.: 1424

ロボット名: コルトパイソン

チーム名: KIRT

記載責任者: 和田直也

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。)

- ・探索エリア1のデータ収集(測域センサ、ジャイロセンサ、オドメトリデータ)
- ・探索エリア1の自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・各種センサ(測域センサ、ジャイロセンサ、オドメトリデータ)のデータ収集
- ・自律移動によるロボットの走行テスト

2.2 実験成果

- ・各種センサ(測域センサ、ジャイロセンサ、オドメトリデータ)のデータ収集に成功
- ・探索エリア1の5分の2程度の自律走行に成功

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

- ・探索エリア1の自律走行テスト

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・探索エリア1の5分の2程度の自律走行に成功

3.3 残された課題

- ・ジャイロオドメトリ走行に加え、測域センサを活用した走行をすること

3.4 失敗した理由

- ・データ収集を行ったログデータをもとに走行を行ったが、自律走行させたときにログデータと、実際の走行データとに誤差が生じてしまい、コースから脱線してしまった。

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。