

※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.: 14 - 47

ロボット名: 双眼竜(目ω目)たん

チーム名: Titech SANEKEN STEREO TEAM

記載責任者: 吉田 裕

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。)

前回から修正を行った(ロボットの首の角度、コース取り)ことで良い結果が得られるかを確認する。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

大清水公園内での実験走行

2.2 実験成果

前回からの進歩は見られず、ゴール前の直線、第1探索エリアから戻ってくる部分で失敗

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

大清水公園内での自律走行実験。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

ゴール前の直線では相変わらず右に反れてしまう。第1探索エリアから戻ってくる部分ではうまくいったときもあったが、必ず成功するとは言い切れない。また、ソフトが飛んでしまう原因と疑っていたカメラを変えて走行したが、大学で走ったときはうまくいっていたが大清水公園で走らせたらまたその現象が起きてしまった。

3.3 残された課題

最優先はソフトがとんでしまうエラーの対策。

マップとのマッチングによる自己位置推定ではロバスト性が低いため、フレーム間の移動量推定との兼ね合いを再考する必要がある。

3.4 失敗した理由

- ・視界が暗すぎたり明るすぎたりするときにカメラからの物体検出がうまくいっていない場合があること。
- ・自己位置推定の方法に改善が必要
- ・ソフトが飛んでしまうエラーの原因は不明だが、バッテリーが怪しい

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。

提出が遅れて申し訳ありません。この度はつくばチャレンジ 2014 に参加させていただきありがとうございました。