

※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6回実験走行会 2014/ 11/ 3(日)

ロボット No.: 14 16

ロボット名: MML-04

チーム名: 芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室 記載責任者: 江田 智斉

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。)

- 大清水公園の完走
- 走行失敗した箇所のデバッグ

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ホイールオドメトリによる自己位置情報を LRF・カメラで補正するプログラムで、大清水公園内を自律走行させる。走行データログを常に記録しておき、走行失敗した際は、その原因として挙げられる項目をリストアップする。

2.2 実験成果

プログラムのバグによる強制終了が頻発し、記録をのばすことはできなかった。

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

同上

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートから直進して突き当りを右折し、丸い花壇のある場所まで

3.3 残された課題

1. WP 更新直後にプログラムが強制終了するバグ
2. LRF のセンシングによって得られる進行領域が、突然消えるバグ

3.4 失敗した理由

1. カメラ等のプログラムで、処理中の変数を更新するなどのバグが悪さをしている可能性あり。
2. ロボットの振動によって LRF の治具がしなり、LRF が地面を取った可能性あり。
あるいはプログラムに何かしらのバグがあり、それが悪さをしている可能性あり。

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。