

※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.: 1435

ロボット名: ViBAR

チーム名: 大阪大学 コマツ講座 大須賀・石川 記載責任者: 倉鋪 圭太

研究室 ジョイントチーム

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。)

修正した障害物回避アルゴリズムの動作確認.

本走行に向け、自律走行アルゴリズムの最終確認を行った.

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

前日の実験走行で明らかとなった障害物回避の不備の修正の動作確認を行った.

カメラ, LRF を用いた制御アルゴリズムによる自律走行し、最終確認を行った.

2.2 実験成果

障害物回避は意図したとおり動作することを確認した.

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

スタート地点よりカメラ, レーザを併用した最終版プログラムを用いて自律走行を行った.

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

第1探索エリアのループ状の箇所を抜け, スロープを登った所まで走行した.

3.3 残された課題

坂道で地面を LRF で検出した際の自己位置同定の安定性の改善.

3.4 失敗した理由

LRF による自己位置同定の失敗した.

カメラと LRF の切り替えが正しく動作しなかった.

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。