

※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。

1442_成蹊大学制御工学研究室つくばチャレンジ 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 回実験走行会 2014/ 11/15 (土)

ロボット No.: 1442

ロボット名: THIGGER

チーム名: 成蹊大学 制御工学研究室

記載責任者: 岡本 望

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。)

自律走行プログラムの動作確認。

探索対象の画像データの収集。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

地図切り替え機能を用いて、自律走行が行えるかを確認する。

Web カメラで探索対象の画像を撮影し、人間発見プログラムの作成に利用する。

2.2 実験成果

地図切り替え機能を駆使し、トライアルコースを走ることができた。

探索対象の画像データを収集することができた。

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

障害物回避機能を起動し、自己位置推定を行いながら走行を行う。自己位置推定に用いる環境地図はトライアルコース内で1回切り替えを行う。人物発見機能は実装されていない。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

地図切り替え機能を駆使し、トライアルコースを走ることができた。

3.3 残された課題

人物発見機能の実装。

2枚以上の地図切り替え機能の実装。

3.4 失敗した理由

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。