

※以下の内容を記入し、**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 2018 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 2018 第 1 回実験走行 2018/ 6/30 (土)

ロボット No.: 1840

ロボット名: ALBERT

チーム名: 旧 KIRT

記載責任者: 小林 寛人

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。)

- ・確認走行区間の 2D 地図生成(手押し)
- ・確認走行区間の自立走行、確認走行達成。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・2DLiDAR による確認走行区間の地図作成、同区間の WP 生成。
- ・パーティクルフィルターの散布数を 1000 から 200 に下げた動作。

2.2 実験成果

- ・確認倉庫区間の地図・WP 生成。
- ・確認走行達成。

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

- ・2D 地図と 2DLiDAR を用いた自立走行。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・確認走行達成。

3.3 残された課題

- ・一時停止線に対する処理。確認走行区間以降の自立走行。
- ・道幅が狭い箇所では障害物回避の経路が目的方向と逆に生成される問題への対処。

3.4 失敗した理由

- ・2DLiDAR の死角部分に障害物は検出されない為、その箇所が最も障害物に当たらない場所と判断されてしまい、ロボットの後方に経路が生成されてしまうから。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

- ・確認走行達成。

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。