

※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 3 回実験走行 2018 / 9 / 15(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。)

LRF で走行可能な箇所の検証及び WP 調整

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

LRF による自己位置推定を用いた自律走行

2.2 実験成果

LRF による自己位置推定可能区間及び WP 確認

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

LRF による自己位置推定、ポテンシャル法による障害物回避などを組み込んだ WP 追従走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園内で LRF による自律走行可能区間(700 m)程度

3.3 残された課題

LRF による自己位置推定が行えない箇所への対応

3.4 失敗した理由

周囲にランドマークがなく、自己位置推定が行えなくなるため

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

200 m

狭所区間にて回避経路が段差のあるところに生成され脱輪したため

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。

実験走行終了時刻を 1 時間程度遅くし、できるだけ長く実験を行えるようにしていただきたいです。

日の入りの時刻などにもよると思いますが、本走行の環境で実験できる貴重な日ですのでご検討よろしくお願いたします。