

※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 5 回実験走行 2018/ 10/ 14(日)

ロボット No.: 1818-2

ロボット名: UGV18

チーム名: 関西学院大・東海大・東洋大・合同チーム(1)

記載責任者: 難波彩香

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。)

コースをマニュアル走行させた際のセンサデータの取得。特に、前回の試験走行で正しいオドメトリが得られなかったため、オドメトリの取得。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

正しいオドメトリが得られなかった原因として車輪の歪みが考えられたため、足回りを補強して再度オドメトリの取得を行った。また、カメラを使用してコース全体の動画を撮影した。

2.2 実験成果

オドメトリは、大学内での実験ではおおよそ正しい値が得られたが、確認走行区間を走行させた際にはまた実際の走行軌跡から大きく外れてしまった。

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3.3 残された課題

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。