

※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-tsukubajp)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.: 1842

ロボット名: type18 Red Armored Buggy

チーム名: T.M.Z.Revolution

記載責任者: 藤井 大樹

- 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。)
確認走行区間の自律走行の実験。
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
オドメトリを用いた自律走行。
RTK-GPS のログ取り。
 - 2.2 実験成果
ロボットが傾斜でまっすぐ走ることができず自己位置がずれたため、正しく走行できなかった。
座標変換の問題に関しては修正できた。
- 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 自律走行の内容オドメトリを用いて平面直角座標9系で waypoint を与えて走行させる。
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
確認走行区間の最初の直線でオドメトリによる自己位置が正確でなく、斜面方向に流されてしまった。よって、最初の waypoint まで正確に走行できなかった。
 - 3.3 残された課題
オドメトリのパラメータを調整し、ロボットの直線走行を正確にする。
現在位置を RTK-GPS により修正する。
 - 3.4 失敗した理由
オドメトリが不正確であったこと。
左右の車輪のパワーバランスが悪かったこと。
RTK-GPS による自己位置の更新がうまくできなかった。
 - 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。