

※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 4 回実験走行 2018/ 10/13 (土)

ロボット No.: 1843

ロボット名: 高尾6号

チーム名: 東京高専ロボティクス連携チーム

記載責任者: 柳沢拓哉

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

RTKGPS の測定

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間の自律走行実験を行った。

RTKGPS で走行区間の測定を行い、精度を確認した。

2.2 実験成果

LRF とジャイロオドメトリを使ってマップマッチングを行っているが、初期位置から確認走行区間までのコースは特徴点が少なく、自己位置推定結果が得られないことが多かった。

RTKGPS では、建物やモニュメント、木の近くでは、時々、位置情報にばらつきがあったが、ほとんどの地点は建物が少ないため、±10cm 程度の緯度経度のデータ取得を行うことが出来た。

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

スタート地点から自律走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

20mほど走ることが出来た。

3.3 残された課題

自己位置推定が上手くできない

3.4 失敗した理由

LRF から得られる周囲の特徴量が少なく、ロボットの姿勢や、自己位置の推定が上手くいかない。

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。