

※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.: 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。)

走行区間の環境地図の作成

RTKGPS のデータが高精度に得られる条件を探す

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

公園内の地図の生成を行った。

RTKGPS の高さや気候条件を記録し、精度にどのような変化があるのか調べた。

2.2 実験成果

公園内では、周囲が芝生のため、特徴量が少なく、たびたび自己位置推定が上手く行えず、ROS のフリーパッケージの gmapping による地図生成が出来なかった。

RTKGPS は高く設置するほど良いデータが得られ、晴れている時ほど衛星からの情報が多かった。

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。