

※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 回実験走行 2018/10/14(土)

ロボット No.: 1844-1

ロボット名: Omnia3

チーム名: 複雑系機械工学研究室

記載責任者: 田崎勇一

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。)

③確認走行区間自律走行テスト

④全コース自律走行テスト

実験の具体的内容と成果

1.1 実験の具体的内容

③10/13に取得したデータから作成した地図情報を用いて確認走行区間の自律走行をテストする

④規定コース全体の自律走行テストをする

1.2 実験成果

③完遂

④部分的達成

2 自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。

2.1 自律走行の内容

③④

2.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間はある程度の再現性で走行できた。ただし現時点では右スタートに限定。

2.3 残された課題

手動操縦による交差点走行時に自己位置を失いやすい

公園内のひらけた領域で自己位置を失いやすい

2.4 失敗した理由

Lidar で安定した特徴点を得にくい箇所では自己位置の誤差が補正できない

2.5 確認走行を行った場合は、その記録

達成

2.6 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。