

※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 6 回実験走行 2018/ 11/ 4(日)

ロボット No.: 1819-2

ロボット名: 小梅

チーム名: 関西学院大・東海大・東洋大合同チーム(2)

記載責任者: 角田 絵未

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。)

確認走行エリア走破

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

GNSS を使用した自律走行実験

プログラム, ウェイポイントの調整

2.2 実験成果

GNSS 情報が安定せず何度も止ってしまった

ウェイポイントを変更したことで走行経路が安定した

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

GNSS を使用した確認走行区間の走行実験

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

何度も一時停止をしながら半分ほど自律走行することができた。

ウェイポイントを調整することで一回前の走行実験よりも自律走行の結果を延ばすことができた

3.3 残された課題

GNSS の精度が悪いと全然進まなくなってしまうので、ホイールオドメトリを組み込んで自律走行達成を目指す

3.4 失敗した理由

GNSS しか使用しておらず、当日は精度が通常よりもかなり悪かったため

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。