

※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7回実験走行 2018/11/10 (土)

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。)

確認走行エリアの走破

確認走行エリア外の経路作成

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行エリア外の waypoint の作製

確認走行エリアの自律走行実験

2.2 実験成果

時間はかかったが確認走行エリアを自律走行できた。

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

GPS と IMU を使った確認走行エリアの走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

一度のみ確認走行エリア内を最後まで自律できた。

3.3 残された課題

磁気センサの角度調整, URG による回避プログラム, ホイールオドメトリの精度向上

3.4 失敗した理由

GPS をあまり受信できなかった。

傾斜により磁気センサの示す角度にずれが生じてしまった。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

なし

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。