

※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-tsukubajp)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/ 11/ 9・10(金・土)

ロボット No.: 24

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学 ロボットマイクロシステム研 記載責任者: 貞平 紘己

研究室

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。)

- ・確認走行区間の地図作成
- ・公園内の地図作成
- ・全コース自律移動

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・確認走行区間の右左スタートの最終調整
- ・マニュアル走行による公園全体のデータ取得, 地図作成

2.2 実験成果

- ・確認走行区間から公園までは問題なく進むことができた.
- ・公園内の地図の作成はできたが精度が良くなかった.

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

スタートから公園までの走行
公園内の走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートから公園までは問題なく進めた.
公園内は公園の入り口で止まってしまうことが見られた.
また, 公園内の入り口に入ることができれば大体は走ることができるが,
ゴールから50メートル手前で止まってしまうことが見られた.

3.3 残された課題

公園内のその他区間での自律移動.

3.4 失敗した理由

地図の不良
コストマップ上の障害物の範囲が広すぎたため
リカバリー処理の失敗

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行達成

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。