

※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 8 回実験走行 2018/ 11/ 10(土)

ロボット No.: 1832-02

ロボット名: ORNE-β

チーム名: 千葉工業大学未来ロボティクス学科

記載責任者: 後藤 大輝

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。)

全区間の自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

全区間の自律走行を行い問題点がないかの確認を行う

2.2 実験成果

白線前での停止は自己位置が破綻すると停止許容範囲に停止できない問題が存在した。

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

同上

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

白線前での停止は自己位置が破綻すると停止許容範囲に停止できない問題が存在した。

それ以外は特に問題がなかった

3.3 残された課題

リセット時のロボットの行動を行う必要がある

3.4 失敗した理由

パーティクルの最尤の位置が常に変更されているため、大域的な経路計画を頻繁に更新することが多かった

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。