

※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 2018/11/04 (日)

ロボット No.: 1838

ロボット名: Kerberos

チーム名: 筑波大学知能ロボット研究室 チーム Kerberos 記載責任者: 半田 旭

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。)

- ・コースの一部区間での自律走行実験

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～公園の一部区間での自律走行

実験成果

- ・確認走行区間～公園の一部区間で自律走行に成功

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

- ・マップマッチングを用いた自己位置推定を利用し、確認走行区間～公園の一部区間に固定コースを設けて自律走行
- ・各チェックポイントに対応するために、複数マップを切り替えながらの自律走行
- ・マップが作れない地点において、GNSS 測位を用いた自己位置推定を利用し、公園の一部区間で自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・マップマッチングを用いた自己位置推定を利用した自律走行では、設定した固定コースの自律走行に概ね成功(信号機認識も成功)
- ・複数マップを切り替えながらの自律走行は、マップ切り替え地点でマップを切り替えて自己位置を合わせることは成功したが、次のウェイポイントが publish されなかったため、その地点で走行停止
- ・GNSS 測位を用いた自己位置推定を利用した自律走行では、自己位置推定が不安定になりロボットが公園内芝に入り込むことがあった

3.3 残された課題

- ・信号待機列
- ・公園内の各チェックポイントに対応するために、複数マップを切り替えながら自律走行
- ・GNSS 測位を用いた自律走行

3.4 失敗した理由

- ・各システムの調整不足

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

※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。

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。