

※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 2018/11/09 (金)

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

- ・各チェックポイントに対応するために、公園内のマップを複数作成し、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)

- ・マップを切り替えに成功する地点と失敗する地点があり、成功した地点では自律走行を継続でき、失敗した地点では自己位置推定に誤りが生じた。
- ・GNSS 測位を用いた自己位置推定を利用した自律走行では、一部区間で自律走行に成功した。

3.3 残された課題

- ・マップマッチングによる自己位置推定と GNSS 測位による自己位置推定の切り替え自動化

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

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。