

※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.: 1848

ロボット名: KIT-C5

チーム名: CIR-KIT A

記載責任者: 田中 大揮

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。)

- i. 確認走行区間での自律走行のテスト
- ii. 課題コースのデータ採集

2 実験の具体的内容と成果

1. 実験の具体的内容

- i. 前回の実験で得られた地図とウェイポイント(通過点)を元に走行実験およびパラメータ調整をおこなった。
- ii. 自己位置推定に有用な(特徴量の多い)地図を作成するために、パラメータ調整の後再度データの採集をおこなった。

2. 実験成果

- i. 100メートル程度の自律移動が可能であることを確認
- ii. コースアウトやスタックする傾向のある箇所を特定
- iii. より安定した走行のためのデータ(地図・ウェイポイント)の作成に成功

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。

1. 自律走行の内容

確認走行区間の走行

2. 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートラインから100メートル程度

3. 残された課題

- i. 障害物回避のためのパラメータ調整
- ii. 電装の安全確認・整備
- iii. ウェイポイントの微調整

4. 失敗した理由

- i. モータなどの足回りの不調
- ii. LiDAR の死角への障害物の侵入

5. 確認走行を行った場合は、その記録

記録なし

※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。

6. 記録走行を行った場合は、その記録

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。