

※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/ 4 (日)

ロボット No.: 1856

ロボット名: SRIM Car ピクシー

チーム名: ITD Lab

記載責任者: 岩田啓明

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。)

不具合を修正したロボットによる自律走行の実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間を自律走行させて挙動を確認、ログ取得

2.2 実験成果

自律走行させてログを取得した。

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

確認走行区間のスタート地点からの自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタート地点から確認走行区間の出口まで走れた。

停止位置がばらつき、停止線から 1m 以内に止まれないことが多かった。

不具合修正によりスタート地点から 50m 付近は、成功確率は上がったものの、まだ失敗することがある。

スタート地点から 220m 付近は成功するようになった。

3.3 残された課題

スタート地点から 50m 付近の成功率を上げる。

確認走行区間の出口の一時停止位置の精度を上げる。

3.4 失敗した理由

停止位置がばらつくのは、停止位置直前で両脇の花壇がカメラの視野から外れ、自己位置がばらついたからと考えられる。

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。