

※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 本走行 2018/ 11/11(日)

ロボット No.: 1802

ロボット名: ARD-ONE

チーム名: 熊本高専自律ロボット研究プロジェクト 記載責任者: 田原 熙昂

ト

[1] 本走行前後の実験走行について

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。)

目的: 左出走時の自律走行

準備: 局所的経路計画, 障害物回避のパラメータ調整, ウェイポイントの調整

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

左出走時の自律走行.

2.2 実験成果

自律走行成功

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行区間の走破

2 本走行の結果

市役所内の花壇付近, 170m地点でコースアウト

3 どこまで目的が達成されたか

記録において目的は達成されなかった.

記録終了後, 実験を再開し, 公園まで行くことができた点では目的を達成することができた.

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

前日に取得した左出走時のデータで作成した地図による自己位置推定にずれがあり, 当日のロボットの移動経路が僅かにずれていた. 市役所内の花壇付近の狭い場所で, 花壇から飛び出た植木を障害物と判定し, 花壇側に回避してコースアウトした. 花壇を走行不可能領域とするように地図を修正していなかったことも失敗の原因となった.

[3] 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。

一年間大変お世話になりました. 運営の皆様のおかげで有意義な実験を行うことができました.

本当にありがとうございました.