

※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.: 1807

ロボット名: Tsukuba Exploration Rover2

チーム名: チームイエスマン

記載責任者: 日川 晃一

[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: 全コースの完走。(課題は実施しない。)

準備: 全コースのマップとウェイポイントの再作成。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ① 前夜にロボットを手押しで取得したデータを用いてマップを作製。
- ② マップを用いて全区間の自律走行実験を実施。

2.2 実験成果

全区間の自律走行実験を実施。合計で3回自律走行不能になったが、都度再スタートを切ることでほぼ全域を走破できた。

[2] 本走行について

1 設定した目標

全コースの完走。(課題は実施しない。)

2 本走行の結果

確認走行区間終盤の道路幅が細くなっている箇所では自己位置推定誤差が大きくなり、脱輪。走行記録は200mとなった。

3 どこまで目的が達成されたか

全コースの完走を目標としていたため、残念な結果となってしまった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

前夜にデータを再取得しマップを再作成したが、自律走行実験をする時間がなく本番一発勝負となってしまった。設定したウェイポイントの妥当性が確認できず、このためにコースアウトしてしまったものと考えられる。

[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。

今年もつくばチャレンジの開催、および運営ありがとうございました。参加4年目にして初めて確認走行区間を走破することができ、いろいろと勉強になりました。来年度も参加させていただきますので、よろしくお願いします。