

※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.: 1819-2

ロボット名: 小梅

チーム名: 関西学院大・東海大・東洋大合同チーム(2)

記載責任者: 角田 絵未

[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: 確認走行コースの走行プログラムの最終確認とパラメータ調整を行い、本走行時のコース完走を確実にする。

準備: 前日に自己位置推定の GNSS 補間プログラムを追加。パラメータ調整。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

waypoint の確認と GNSS 補間プログラムが正常に動いているかどうかの確認、パラメータ調整の最終確認を行う。

2.2 実験成果

一部のプログラムの修正やパラメータの調整を行い、最適なプログラムに変更することができた。

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行の完走

2 本走行の結果

確認走行の完走 10m 手前で止まってしまった。記録は 230m だった。

3 どこまで目的が達成されたか

GNSS やオドメトリによる自己位置推定や LiDAR による障害物回避を行いながら、コースの走行を遂行することができた。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

GNSS の強度の弱さや不安定さを把握していなかった。スケジュール調整がうまくできておらず、急ぎでプログラムやパラメータ調整を行ったため、最終的調整がうまくできなかった。

[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。