

※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.: 1831

ロボット名: ARL2018

チーム名: 芝浦工業大学ロボティクス研究室

記載責任者: 安藤吉伸

[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: 本走行前後で、実験はできなかった。

準備: 本走行前後で、実験はできなかった。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

本走行前後で、実験はできなかった。

2.2 実験成果

本走行前後で、実験はできなかった。

[2] 本走行について

1 設定した目標

まずは、自律走行プログラムがちゃんと動くかの確認。オドメトリのデータがちゃんと取得出来ていなかったことが直前にわかったので、オドメトリを使わずに、3次元点群情報のマッチングのみで、どの程度自律走行できるかを確認する。

2 本走行の結果

20mの自律走行ができた。

3 どこまで目的が達成されたか

自律走行プログラムがちゃんと動いたことが確認できた。オドメトリ情報を使わずに、3次元点群情報のマッチングのみで、20m程度の自律走行が可能なのことがわかった。ほぼ目的を達成した。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

今回は、オドメトリ情報を使えなかったことが、短い距離での自律走行の原因となったと思われる。

[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。

いつもお世話になり、ありがとうございました。