

※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.: 1842

ロボット名: type18 Red Armored Buggy

チーム名: T.M.Z.Revolution

記載責任者: 藤井 大樹

[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: 去年のプログラムを利用せず、一からプログラムを構築し去年の走行より安定したものにする。

準備:

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

RTK-GPS、ICP 及びオドメトリを用いた自律走行実験

2.2 実験成果

確認走行区間を概ね走りきることもあったが、自己位置推定が不安定であり、脱輪することが多々あった。

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行区間を抜け、路上を走ること。

2 本走行の結果

確認走行区間の二回目のコーナーで脱輪し、抜け出せなくなった。

3 どこまで目的が達成されたか

プログラムはまだまだ改善する箇所が多くあり、安定した走行を実現することはできなかった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

自己位置推定の際、プログラムに致命的な欠陥があり、ロボットの位置が大幅にずれてしまい修正が不可能となった。また、前日にプログラムがコアダンプする現象が起き、前日まででバック作業に追われていた。作業が全般的に突貫であり、走行試験も不足していた。準備不足であったといえる。

[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。