

※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.: 1843

ロボット名: 高尾6号

チーム名: 東京高専ロボティクス連携チーム

記載責任者: 柳沢拓哉

[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: 白線認識区間でロボットが正しい位置で停止することの確認, AMCL のパラメータが指定した区間で変化するかどうか。

準備: Waypoint の設定した位置の確認, AMCL のパラメータを切り替えるプログラムの作成。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間以降の経路を走行し, 停止位置の確認を行った。

2.2 実験成果

大体, 白線の1メートル手前で止まることが確認できた。

AMCL のパラメータの設定変更も確認できた。

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行区間を出て, 出来るまで走行する。

2 本走行の結果

86m走行できた。

3 どこまで目的が達成されたか

確認走行区間を出ることが出来ず, 組み込んだシステム(白線手前の Waypoint を読み込んだロボットの動作停止, 画像と LRF を用いた公園内の自律走行)を行うことが出来なかった。

4 失敗した場合は, その理由として考えられること

Waypoint のデータがスキップされ, ルート通りの走行が出来ず, 芝生付近で動作停止してしまった。

[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。