

※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.: 1844-1

ロボット名: Omnia3

チーム名: 複雑系機械工学研究室

記載責任者: 田崎勇一

[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: 地図を用いて自己位置推定しつつ規定コースを走行する

準備: 事前に手動走行で計測したデータから地図を作成した

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

規定コースの自律走行

2.2 実験成果

実装した自己位置推定プログラムが基本的に動作することが確認されたと同時に課題が抽出された

[2] 本走行について

1 設定した目標

規定コース完走

2 本走行の結果

確認走行区間約 150m 地点でコース逸脱

3 どこまで目的が達成されたか

距離で言えば 10%未満, 性能で言えば 50%

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

自己位置推定プログラムのロバスト性が低く、多少の誤差で回復不能となってしまった。

[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。

運営誠におつかれさまでした。ありがとうございます。