

※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.: 1845

ロボット名: A.V.A.Y.O. - A New Hope -

チーム名: 大阪大学 みらいロボットユニオン 2018

記載責任者: 倉鋪 圭太

[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: 前夜に調整した視点認識器や制御パラメータの確認を行った。

準備: 晴天時に対応した地点認識データベースの作成, および経路誤差に対して適切な制御入力を行うようゲインの調整を行った。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

スタート地点より自律走行を行った。

2.2 実験成果

前日と比較して地点認識については精度の向上を確認した。

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行区間の完走。

2 本走行の結果

スタート後の分岐地点にて地点認識には成功したが、走行経路を逸脱してしまい、第1コーナーを曲がることのできなかった。

3 どこまで目的が達成されたか

本走行においては想定した走行を十分進行うことができなかった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

実験走行時と本走行時の周囲状況が異なることへの対応が不十分であった。

事前のテストが不十分であったため走行の再現性が低く、成功・失敗のばらつきが大きかった。

[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。

今年も運営ありがとうございました。