

※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.: 1856

ロボット名: SRIM Car ピクシー

チーム名: ITD Lab

記載責任者: 岩田啓明

[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:

確認走行区間を走破できるか確認

準備:

前日までに判明した最適なパラメータを動的に適用するようにした。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間のスタート地点からの自律走行

2.2 実験成果

スタート地点のストレートは成功

それ以外は、時間がなく改善したか確認できなかった。

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行区間の走破

2 本走行の結果

確認走行区間の出口で一時停止成功、その後 100m ほど先の 3 つ目の一時停止線の 4m ほど手前で一時停止してしまった。トータル 340m 走行した。

3 どこまで目的が達成されたか

目標は達成できた。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

ログを取っていないため詳しくはわからないが、何らかの理由で左右の木の周期 1 つ分推定位置がずれてしまったかもしれない。

[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。