

※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 第 5 回実験走行 2018/ 10 / 14 (日)

ロボット No.: 1834-1

ロボット名: SARA

チーム名: 尾崎研究室

記載責任者: 岡村 涼平

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。)

- ・地図作成と記録走行
- ・白線前停止位置調整

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

停止位置の調整を実際に自律移動させながら調整する
記録走行

2.2 実験成果

白線前停止の調整はうまくいき、記録走行を行った

3 自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。

3.1 自律走行の内容

指定チェックポイントの通過・人探索

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

固定探索エリアの直前にて、縁石に乗り上げリタイヤ

3.3 残された課題

勾配がある場所での自己位置推定精度の向上

3.4 失敗した理由

地図を切り替えた際に、初期位置に誤差が生じた

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

固定探索エリア直前までの自律走行

4. 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。