

※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.: 1840

ロボット名: ALBERT

チーム名: 旧 KIRT

記載責任者: 小林 寛人

- 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。)
オドメトリとパーティクルフィルター(pf)の切り替えを行う自己位置推定システムの動作確認
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
ホイールオドメトリとジャイロセンサによる自己位置推定を用いて自律走行を行った。
指定距離移動後 pf に切り替えを行った。
 - 2.2 実験成果
上記の動作確認に成功した。
- 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
上記のシステムによる自律走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
スタート地点から、信号手前まで。
公園内 50m ほど。
 - 3.3 残された課題
オドメトリ・ジャイロによる自律走行は長距離では難しい。
 - 3.4 失敗した理由
累積誤差などによって、真値とはずれた出力結果となる。
 - 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
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。
撤収時間を遅くして、実験できる時間を 30 分～1 時間程度増やしていただきたいです。