

※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-tsukubajp)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4回実験走行 2018/10/13(土)

ロボット No.: 1842

ロボット名: type18 Red Armored Buggy

チーム名: T.M.Z.Revolution

記載責任者: 藤井 大樹

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。)

確認走行区間での自律走行実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

RTK-GPS 及びオドメトリを用いた自律走行。

RTK-GPS のログ取り

2.2 実験成果

確認走行区間での RTK-GPS の軌跡をとることができた。

ただし、自律走行に関してはプログラムのミスにより waypoint の方向に向かず、走行出来なかった。

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

RTK-GPS 及びオドメトリを用いて自己位置を更新し、平面直角座標9系で waypoint を与えて走行させる。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

waypoint への方向変換がうまくいかず、全くできていない。

3.3 残された課題

waypoints へきちんと向くようにする。

ロボットの直線走行を正確にする。

オドメトリの値を修正する。

3.4 失敗した理由

マップと自己位置の座標変換が正しく行われていなかった。

GPS によるロボットの位置が更新されていなかった。

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

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。