

※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6回実験走行 2018/11/4 (日)

ロボット No.: 1808

ロボット名: 天空のメリー

チーム名: 迷える子羊クエストIV

記載責任者: 松本 匡史

- 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。)
 - ・ 自作した市役所周辺の3次元ポイントクラウドマップの精度検証
 - ・ すべての課題クリアを目指した自律走行テスト
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・ 自作した3次元ポイントクラウドマップを利用して課題を含んだスタートからゴールまでの自律走行試験
 - 2.2 実験成果
 - ・ 自作したマップにおいても自己位置を失わずに全域を走行する事ができた
- 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
 - ・ 区役所から公園内のゴールを目指しての走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - ・ 区役所からチェックポイントを1つこえたところまでの自律走行を確認した
 - ・ 探索対象は1人発見した
 - 3.3 残された課題
 - ・ 自律走行時に障害物を回避しようとして芝生の中に侵入してしまう(ロボットの性能から芝生の中に侵入してしまうと、道と芝生の間にある段差から元の経路に戻れなくなる)
 - 3.4 失敗した理由
 - ・ 自律走行時は、マップとマップに紐づくかたちで自動生成した走行可能領域を参照して芝生の中には入らないようにしている。今回の場合は実際の環境と生成した走行可能領域にズレが生じていた。そのためロボットが本来ならば入る事が出来ないはずの芝生に入ってしまった。
 - 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
 - ・ 区役所からチェックポイントを1つこえたところまでの自律走行を確認した
 - ・ 自律での信号機通過
 - ・ 探索対象は1人発見した
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。