

※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.: 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。)
RTKGNSS 及び オドメトリとジャイロセンサによる自己位置推定の動作テスト。
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
スタート地点から 10 m 程度をオドメトリとジャイロセンサによる自律走行。
RTK-GNSS による自己位置推定。
 - 2.2 実験成果
オドメトリとジャイロセンサによる 10 m の自律走行を確認した。
- 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
2.1 に同じ。
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
オドメトリとジャイロセンサによる 10 m の自律走行後 pf に切り替え、自律走行を継続。
 - 3.3 残された課題
pf から RTK に切り替えた際の map 座標系の変換に失敗している。
 - 3.4 失敗した理由
地図の方位が xy に沿っていない為、球面三角法による座標変換推定に失敗している。
 - 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。