

※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 回実験走行 2018/11/10(土)

ロボット No.: 1844-1

ロボット名: Omnia3

チーム名: 複雑系機械工学研究室

記載責任者: 田崎勇一

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。)

本走行のリハーサル

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

10月実験走行で作成した地図を用いた自律走行の試験

右側スタート・左側スタートの切り替えの試験

2.2 実験成果

公園内でコース逸脱が多発した

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

規定コース自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園の開放的な区間で自己位置を失いコース逸脱するケースが多発した

3.3 残された課題

自己位置推定のロバスト化

3.4 失敗した理由

LIDAR に視認される物体が少ない区間での追従性能が不足している

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

10月時点で実施済

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。