

※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 7 回実験走行 2018/ 11/ 9 (金)

ロボット No.: 1845

ロボット名: A.V.A.Y.O. - A New Hope-

チーム名: 大阪大学 みらいロボットユニオン 2018

記載責任者: 倉鋪 圭太

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。)

全方位カメラを用いた経路追従走行制御の試験を行う。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

スタート地点または市役所コース内において道なり走行を行った。

2.2 実験成果

プログラムが未完成のため数 m 程度しか走行できなかった。

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

2.1 に同じ。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

2.2 に同じ。

3.3 残された課題

走行路検出アルゴリズムの安定化。

追従走行制御則のゲイン調整。

3.4 失敗した理由

走行路の検出がうまく動作しなかった。

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。