

※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8回実験走行 2018/11/9(金)

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。)
確認走行区間を走りきる。
各コースのログ取り。
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
RTK-GPS、ICP 及びオドメトリを用いた自律走行実験
公園内のログ取り。
信号機の記録とり
プログラムの修正
 - 2.2 実験成果
自己位置推定のプログラムの改良を行い、前回の走行と比較し自己位置の精度が向上した。
- 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
RTK-GPS、ICP 及びオドメトリを用いた自律走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
自己位置推定が不安定であり、確認走行区間の最初のコーナーを曲がったあたりからコンクリートから脱輪して走行不能になった。
 - 3.3 残された課題
自己位置推定の精度向上
障害物回避を行う際、ぎりぎりを回避するので余裕をもって回避させるようにする
 - 3.4 失敗した理由
ICP が正しくないマッチングを行いロボットの角度が狂ってしまった。
 - 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
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。