

※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2016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2016 第 4 回実験走行 2016/ 10 / 16 (日)

ロボット No.: 1605-1

ロボット名: ORNE- α

チーム名: 千葉工業大学ロボット設計制御研究
室

記載責任者: 後藤大輝

- 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。)
センサのデータ取得
トライアル区間の自律走行
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
地図を作成した
GPS で RTK 測位を行った
 - 2.2 実験成果
地図の作成ができた
トライアル区間ゴール間際でコースアウトした
コースの全区間が Float 解という結果になった
- 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
トライアル区間の自律走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
ゴール付近の曲がり角でコースアウトした
 - 3.3 残された課題
地図の不備を直す
 - 3.4 失敗した理由
作成した地図の一部が実際の距離と比較して短すぎたため、自己位置推定時に前後方向の誤差が蓄積しコースアウトとなった
 - 3.5 確認走行を行った場合は、その記録
200m 付近でコースアウト
 - 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。