

※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 3 回実験走行 2016/ 10 / 15 (土)

ロボット No.: 1609-1

ロボット名: MML-05-H

チーム名: 芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室 記載責任者: 平岡 翼

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。)

大清水公園内の確認走行の達成。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

第一回および第二回で取得したデータをもとに作成したコースの環境地図とウェイポイントを用いて、まずは大清水公園内の自律走行を行う。

2.2 実験成果

最終的に自律走行は成功したが、途中自己位置推定が破たんし、芝生に乗り上げてしまうこともあった。また全体的に蛇行が目立った。

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

確認走行区間の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートしてから公園の半分くらいまでは、自己位置推定が安定せず蛇行や、芝生への突入が何度かみられたが確認走行区間の自律走行は成功した。

3.3 残された課題

安定した自己位置推定と蛇行の少ない自律走行。

3.4 失敗した理由

自己位置推定の推定範囲を広げすぎてしまい別のポイントクラウドデータとマッチングしてしまっている可能性があるため、その範囲を狭めることで自己位置推定の安定を図る。

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。