

※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.: 1615

ロボット名: PeGASuS

チーム名: 横浜国立大学 藤本研究室

記載責任者: 定村 哲志

- 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。)

- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容

まず、前回までに作成した地図を用いて、昨年までのアルゴリズムで自律走行を試みた。
その後新しい方法で実験を行った。
 - 2.2 実験成果

最初の方法では、公園内花壇付近で自己位置をロストした。

- 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

主に新しい方法での実験を行った。
具体的には事前地図を用いず、道なり方向の判断によって自律走行することを目指した。
この方法ではそのままでは分岐を設定コース通りに曲がれないことが分かっていたので、今回は分岐を無視し、公園内をいくつかの範囲に分けて実験した。
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

あまりうまくいかなかった。公園内最初の直線が最も難しい結果となった。
 - 3.3 残された課題

新しい方法では、道幅に応じてどこまでの距離の LRF データを用いるか選択する必要があるとわかった。
 - 3.4 失敗した理由

公園内最初の直線において、一定の高さに設置した LRF からは、丘状になっている箇所表面が曲面であることからうまく道なり方向が判断できなかった。
また花壇周辺など、道なりを判断するための情報がない箇所も走行が難しかった。

- 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。