

※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 5 回実験走行 2016/ 10 / 29 (土)

ロボット No.: 1647

ロボット名: メリー教授

チーム名: 迷える子羊大学

記載責任者: 奥村 純平

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。)

- ・ 自律走行のトライ

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・ 自己位置推定の精度確認
- ・ ウェイポイントナビゲーション手法の妥当性検討

2.2 実験成果

- ・ 試走コースの自律走行実現

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

- ・ 試走コースを、ウェイポイントを設定し自律走行する事。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・ 最終トライにて、試走コースの自律走行を実現した

3.3 残された課題

- ・ 全体的に処理が重く、ウェイポイント間の経路生成に時間がかかってしまっている。
その間ロボットは停止しており、非常にかっこよく無い事。
- ・ ウェイポイントを逐次ナビゲーションタスクに設定するノードが、時々ダウンしてしまう。
まだまだ安心して走行するに至っていない。

3.4 失敗した理由

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。

次回もよろしくお願いいたします。