

※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 6 回実験走行 2016/ 11 / 4 (金)

ロボット No.: 1624

ロボット名: コーボくん Ver2.1

チーム名: 金沢工業大学自律走行車プロジェクト 記載責任者: 山田裕多郎

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。)

トライアル区間のログデータの取得

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

トライアル区間をマニュアル操作で走行を行い、ログデータの取得を行った。

2.2 実験成果

トライアル区間のコースデータが作成できた。

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

トライアル区間にて実験走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

200m 弱地点でコースアウト

3.3 残された課題

マンション横の道をまっすぐ走れずにコースアウトする。

障害物回避の誤作動が多発している

3.4 失敗した理由

マンション横での自己位置推定の誤差が大きい。GPS データの精度と地磁気データの悪化が原因と思われる。

機体が振動することで、URG の誤検知が発生したと思われる。

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。