

※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 7 回実験走行 2016/ 11/ 5 (土)

ロボット No.: 1652

ロボット名: KIT-C3

チーム名: CIT-KIT A

記載責任者: 有田 裕太

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。)

確認走行の達成と課題エリア全体の地図作成ためのログデータ取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コース全体の自律走行のテストと人物探索機能のテスト

2.2 実験成果

折り返し地点付近で自己位置推定が破綻することがわかった

人物探索の誤検出が多すぎることが判明した

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

地図上に waypoint を配置してその waypoint 上を走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

コース折り返し地点の公園の終わり付近まで(横断歩道は渡らず)の 1.1km 付近

3.3 残された課題

折り返し地点の公園の地図の再作成

3.4 失敗した理由

公園の終わり付近にランドマークが少なく自己位置推定が破綻

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。