

※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 2017 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 2017 第7回実験走行 2017/11/4(土)

ロボット No.: 1708-1

ロボット名:プロキオンII

チーム名:大阪工業大学情報科学部

記載責任者:宮脇 健三郎

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。)

今回、既製の台車ではなく完全自作した台車でのチャレンジであった。まずは屋外で問題なく走行できるかの確認を第一とした。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

手動操作による地図作成

2.2 実験成果

LRF1 台のためゆがみが激しいが、大清水公園内は破綻することなく地図作成できた。

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

ROS の amcl および move_base をほぼそのまま使用したナビゲーション。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

20~30メートル地点

3.3 残された課題

自己位置推定に失敗する。

3.4 失敗した理由

所定の位置で必ず失敗するので、その地点で再推定するようプログラムしなければならない。

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。