

※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 本走行 2017/ 11/ 5(日)

ロボット No.: 17011-2

ロボット名: orange light 2017

チーム名: 法政大学自律移動ロボット研究室

記載責任者: 鈴木 勇人

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

作成したロボットを実際に走行させてみて、自律走行できるかどうかを確認する。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

2次元 LIDAR 公園内でマップ作製、自律走行を行った。

2.2 実験成果

260m 地点まで自律走行させた。

[2] 本走行について

1 設定した目標

1000m を自律走行させる。

2 本走行の結果

100m 自律走行した。

3 どこまで目的が達成されたか

当初の目標に届かなかった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

観客や当日に増えた障害物などが前の実験走行のときに取った環境地図にはないので、ロボットの自己位置の推定がうまく行えていなかった可能性が考えられる。

[3] 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。