

※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.: 1721

ロボット名: 強引 My Way 2

チーム名: チームさくら

記載責任者: 猪熊一行

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。)

マイルストーン2(1km)のための地図作成用のデータ取り。  
確認走行の達成。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

地図作成 : マイルストーン2(1km)地点までの地図データを前回と同様の方法で取得する。  
自律走行実験 : 確認走行区間を確実に走れるまで調整し、確認走行を達成する。

2.2 実験成果

地図作成 : 1km までの地図データを取得した。ただし、質の良い地図にはならなかった。  
自律走行実験 : 確認走行を達成した。

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

LRF と車輪のエンコーダー、IMU のデータに基づき gmapping と独自プログラムで地図と経路を作成。  
前日の課題を反映。  
上記地図データに対して独自プログラムと AMCL、movebase で自律走行をさせた。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

大清水公園で3回の実験を行い、下記の課題は出たが、確認走行区間を走れる目途が立ち、  
確認走行を行い、達成した。

3.3 残された課題

どنگりてハンドルを取られて自己位置がずれ、結局コースアウトした。  
コースアウトしてスタックした場合は空転検知を行い後退して脱出するはずがうまく作動しなかった。  
長距離の地図作成がうまく行かなかった。

3.4 失敗した理由

スタックから脱出できなかった件に関しては、空転検知のパラメータ設定が不適切だった。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行を達成。

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。