

※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 回実験走行 2017/ 11/ 4 (土)

ロボット No.: 1729

ロボット名: アンクル

チーム名: 芝浦工業大学 ロボットタスク・システム研究室

記載責任者: 永山 俊介

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。)

SLAMにより自律移動を行うロボットの構築

実環境下で使用する SLAM の検討・比較

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ROS の g-mapping パッケージによる環境地図作成

2.2 実験成果

パラメータ調整が完了しておらず、オドメトリが大幅にずれてしまい環境地図が生成できなかった

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 navigation stack と環境地図を用いた自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3~40m 程度直進

3.3 残された課題

実験ごとに毎回確実にスタートを切ることができなかった

二点目以降に指定したウェイポイントに向かうことができなかった

3.4 失敗した理由

自己位置推定が行えていなかった

ホイールオドメトリが正確に計算できなかったため、自己位置推定ができなくなってしまった

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。