

※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.: 43

ロボット名: 高尾 5 号

チーム名: 東京高専ロボティクス連携チーム

記載責任者: 柳沢拓哉

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。)

前日に作った環境地図を用いて実験走行を行った。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行付近で何度か、ロボットが止まってしまうことがあり、環境地図を書き換えることによる走行を試みた。

2.2 実験成果

環境地図の特徴点による自己位置推定がずれてしまう原因が明らかになり、それを改善することにした。

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

WP と DWA による走行を試みた。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行地点まで

最終的に、確認走行地点を出た付近でパーティクルが収束し、自己位置を復帰させることが出来た。

3.3 残された課題

確認走行地点以降の WP の配置

3.4 失敗した理由

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。