

※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.: 1751

ロボット名: メリー隊長

チーム名: 迷える子羊探検隊

記載責任者: 奥村 純平

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。)

- ・ 記録走行 (MS4)

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・ コース全域の走行確認 (人検知 + MS4 を目指す)

2.2 実験成果

- ・ 非公式では、屋内ステージで一度補佐を入れ MS4 コースを走行した。検知した人数: 2/4

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

- ・ 自律にて、コース全域を走行確認、各箇所でも走行モード妥当性を確認
- ・ 記録走行: 最初の橋を渡った直後で自己位置ロスト

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・ 人探索エリアの入り口

3.3 残された課題

- ・ 屋内ステージ (現セッティングでは、最も自己位置ロストしやすい箇所)

3.4 失敗した理由

- ・ 屋内ステージでは、人が混雑していると壁などの特徴点が検出できず、自己位置が真値に対しずれやすい。記録走行の時間が迫っていたため、屋内ステージでは自己位置修正のパラメータを動的に変化させる対応を直前で実施し臨んだが、影響が通常走行に波及し、全体の処理が重くなってしまった。結果、所定の周期で制御が実施されず、人探索エリア入り口にて自己位置を完全にロストし終了した。

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。