

※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.: 1725

ロボット名: AND-2017

チーム名: 芝浦工業大学ロボティクス研究室

記載責任者: 安藤吉伸

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

〈本走行前〉: 大清水公園の地図を生成する。その地図上でウェイポイントを設定し、自律走行実験を行う。

〈本走行後〉: 大清水公園内の自律走行実験を行う。大清水公園内の 3 次元地図を生成する。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

〈本走行前〉: 大清水公園内の 2 次元地図を生成しなおした。その地図上でウェイポイントを設定した。

〈本走行後〉: 大清水公園内の自律走行実験を行った。大清水公園内の 3 次元地図を生成した。

2.2 実験成果

〈本走行前〉: 大清水公園内の 2 次元地図が生成でき、地図上でウェイポイントを設定できた。

〈本走行後〉: 大清水公園内の自律走行実験を行い、自律走行の実験データを取得できた。ROS の Autoware モジュールを用いて、3 次元地図生成を 2 回生成する実験を行った。

[2] 本走行について

1 設定した目標

大清水公園内の地図を準備し、大清水公園内の自律走行を目指した。

2 本走行の結果

大清水公園内の地図を準備し、自律走行を試みたが、走行距離は0mとなった。スタートを失敗し、走行させることができなかった。

3 どこまで目的が達成されたか

大清水公園内の地図は準備できていたが、自律走行はできなかった。本走行後に、自律走行を試みた際、40~50m程度進み、進行方向左側の縁石に乗り上げ、停止した。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

ウェイポイントの設定の時間が十分に確保できなかったため、地図上にいいかげんにウェイポイントを設定していたことが、40~50mで停止した原因と思われる。

[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。

お世話になり、ありがとうございました。