

※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 2018 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 2018 第 3回実験走行 2018/ 9/ 15(土)

ロボット No.: 1803

ロボット名: Harou-v I

チーム名: YamaneLab

記載責任者: 三品晟瑠

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)

- ・確認走行区間での自律走行の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・確認走行区間、公園内の自律走行
- ・公園内のマニュアル走行

2.2 実験成果

- ・確認走行区間の完走
- ・公園内においてログデータをとることができ、また、問題点の確認をすることができた。

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

- ・確認走行区間と公園内での一部の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・確認走行区間の完走
- ・公園内の一部

3.3 残された課題

- ・確認走行区間を3回完走することができたが、いまだ完璧といえる状態ではないため確実に走行できるための精度を上げていく必要がある。
- ・確認走行区間での停止線を少し行き過ぎているため、停止位置の調整が必要である。
- ・公園内のような開けた地形では環境センサからの情報を利用できない。
そのため、他センサの利用や自律走行の方針を見直す必要がある。

3.4 失敗した理由

- 方向転換後にスリップし、芝生エリアへ侵入してしまう。
センサの高さよりも低い位置にある障害物への対応をすることができなかった。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

完走

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。

雨の中ありがとうございました。