

※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 4 回実験走行 2018/ 10/ 13(土)

ロボット No.: 1819-1

ロボット名: TITANIC rev.2

チーム名: 関西学院大・東海大・東洋大 合同チーム(2)

記載責任者: 角田 絵未

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。)

- ・確認走行区間の完走

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・3次元測域センサを用いた確認走行区間までの環境計測
- ・環境計測したデータ(地図)を用いて、ロボットの走行経路を生成
- ・確認走行区間の自律走行

2.2 実験成果

- ・環境計測ができた。障害物がないにもかかわらず、細かい点群が生成されてしまった箇所は、修正した。
- ・ロボットの走行経路の生成に成功
- ・自律走行に成功。しかし、ロボットが上りの坂道で右旋回できず、途中で停止してしまった。(課題)

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

- ・走行区間の地図を作成し、走行経路を作成した地図上に置き、ロボットが走行経路をたどることにより自律走行を行う。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・確認走行区間のゴール地点の3m手前まで走行できた。

3.3 残された課題

- ・確認走行区間のゴール地点の1メートル以内で停止すること

3.4 失敗した理由

- ・ロボットの走行経路のゴールするポイントを、確認走行区間のゴール地点よりも、手前に設定してしまった為

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

- ・なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

- ・なし

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。