

※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 5 回実験走行 2018/ 10/ 14(日)

ロボット No.: 1832-01

ロボット名: ORNE- α

チーム名: 千葉工業大学未来ロボティクスチーム

記載責任者: 芝原 大樹

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。)

確認走行区間から信号機までの経路走行及び自己位置推定の記録走行用の WP 配置及び確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

経路地点である WP の確認及び再配置

一時停止線に対しての WP の確認(ちゃんと止まるか)

2.2 実験成果

原因究明は出来ていないが icart_mini_driver の process が死にモータが動かない問題が起きた
動作した時に一時停止線に対しての WP の確認を行った

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

確認走行区間から信号機(マニュアル走行区間に入る)までの自律移動

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

icart_mini_driver の process が死に一時停止線 3 箇所まで走れた

3.3 残された課題

外装を付けると icart_mini_driver の process が死ぬようになり、usbHub 側に問題があるのではないか

3.4 失敗した理由

9/15 の時も外装を付けて実験走行を行い、条件は一緒のはずなのに今実験走行では問題が起きてしまい、
原因究明を行う。

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。