

※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7回実験走行 2018/11/9 (金)

ロボット No.: 1803

ロボット名: Harou-v I

チーム名: YamaneLab

記載責任者: 山根健

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。)

本走行に向けた最終チェックおよびセッティングの決定を目的とした。準備として、速度、障害物回避機能、方位の計算などを調整した。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

スタートから確認走行区間、公園における走行を確認した。

2.2 実験成果

午後からの参加かつあいにくの雨模様のため、やや停滞気味になり、確認走行区間の走行もままならない状況であった。

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

主に確認走行区間における自律走行を確認した。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間の走行がままならなかった。また、雨や走行時の振動などによりジョイスティックに不具合が生じて機能しないことがあった。

3.3 残された課題

目下の課題として、ジョイスティックや USB 端子周りのチェックが必要である。

3.4 失敗した理由

雨を障害物だと認識して停滞気味になったことや、雨水の侵入や振動のためジョイスティックや USB 端子周りに不具合が生じた。

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。

ロボット置き場を確保していただき、大変助かりました。ありがとうございました。