

※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 回実験走行 2018/ 11/4 (日)

ロボット No.: 1827

ロボット名: MG18

チーム名: 群馬大学・ミツバ

記載責任者: 塩谷敏昭

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。)

本番に向けての準備として、
分岐ポイント(セグメント)をつなぎ合わせるための位置合わせ測量の実施。
公園内の各分岐ポイントで、ロボットが通過する位置を再確認した。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間を記録走行中に、ロボットが特定の位置から移動できなくなった(約 17 分)、再度自律走行を行い、同じ位置で同じ現象を再現できるか検証してみた。



確認走行区間で約 17 分間、特定の位置から動けなくなったときの様子
(タイヤは動いており、その場から移動しようとしていた)

2.2 実験成果

同じ位置で、数秒停止したのを確認した。

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

チェックポイントを経由する経路で自律走行実験を行った。

※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。



3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園内の走行中、チェックポイント 29 番付近で多数の子供たちに取り囲まれ、障害物回避を繰り返すうちに 芝生のエリアに入り込み教示経路にロボットは戻ろうとするが、段差にスタックして、自力では乗り越えられず、ロボットを持ち上げて復帰させた。チェックポイント 32 番を過ぎたあたりで、前方を走る低背ロボットを認識できず、マニュアル操作で回避する。チェックポイント 31~27 区間で、自己位置ロストし、複数回コースアウト、その度ロボットを持ち上げて、経路に復帰させる。その後は、自律でゴールできた。

3.3 残された課題

・ステレオカメラの片方が止まる問題

ステレオカメラ画像の PC 画面への表示をやめて、前回実験走行会と同様の設定(画像の保存のみする)に戻すことで、止まる問題を解消できる

・オムニカメラが走行中に止まる問題

※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。

3.4 確認走行を行った場合は、その記録
未実施

3.5 記録走行を行った場合は、その記録
確認走行区間で他チームのロボットと衝突した為、非常停止スイッチを押し、記録走行終了となった。



記録走行終了時の様子

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。

大変お疲れ様でした。

次回も宜しく願い致します。