

※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 本走行 2018/ 11/11(日)

ロボット No.: 18-05

ロボット名: ARUMAJIRO

チーム名: 早稲田大学 天野研究室

記載責任者: 松尾 一毅

[1] 本走行前後の実験走行について

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。)

目的: 本走行で走行するルートの確認・信号認識部分の確認

準備: 前日に発表されたチェックポイントから、ロボットの waypoint を生成

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

それまで走行していなかった#15 チェックポイント付近の Waypoint を確認

信号認識部分を、自律走行させないで判定だけ確認

2.2 実験成果

#15 チェックポイント付近の Waypoint を修正

信号認識が良好に行えることを確認

[2] 本走行について

1 設定した目標

2000m の完走

全チェックポイントの通過

信号認識の実施

2 本走行の結果

確認走行区間, 距離 170m で事前のルートを外れて走行し, タイヤが道から脱輪したために走行不能.

3 どこまで目的が達成されたか

すべての項目について達成できなかった

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

・LiDAR にノイズがのり, 前方に走行不可能と判定された領域が現れたため, 回避をおこなった

・操舵角を計測するポテンシオメーターが壊れ, 正しい値が読み取れなくなった

・ハード的な結線不良が発生し, ロボットの制御が正しく行えなくなった

[3] 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。

一年間ありがとうございました。