

※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.: 1806

ロボット名: Deer Hummer

チーム名: Team of senior car

記載責任者: 中山 雄一郎

[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: 本走行に向けての最終確認。特に1か月以上前に取ったマップの位置推定がうまくいくか、また今まで計測のみで実際にロボット(シニアカー)を持ち込んでいないため動作確認を行った。

準備: シニアカーのハンドル、アクセル操作用のサーボモータの取り付け。またサーボモータの動作プログラムの作成。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- 確認区間の走行
- 経路の修正

2.2 実験成果

- スタート時に大きくハンドルを切り壁にぶつかりそうになることが判明

[2] 本走行について

1 設定した目標

MS3 の達成

2 本走行の結果

MS1 の達成

3 どこまで目的が達成されたか

MS1

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

最終日までにサーボモータを動作するプログラム調整が間に合わず、確認走行を事前日程にてクリアすることができなかった。

[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。