

※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.: 1822

ロボット名:ロボくん改 つくちゃれコーデ

チーム名:チーム淡水魚

記載責任者:安本啓希

[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:確認走行区間の自律走行

準備:ウェイポイントの調節、LIDAR のビームの範囲を 180 度から 270 度全て使えるようにロボットのボディを加工

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間の自律走行

2.2 実験成果

特定のウェイポイントでロボットが止まり、動かなくなった

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行区間の自律走行

2 本走行の結果

140m

3 どこまで目的が達成されたか

半分

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

実験走行同様、特定のウェイポイントでロボットが止まり、動かなくなった。速度指令が出ていたものの非常に小さく、モータを駆動するのに十分な出力を得られていなかったため、ナビゲーション用ソフトウェアの設定が不十分だったと考えられる。

[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。

大変貴重な経験ができました。ありがとうございます。