

※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.: 1825

ロボット名: Noruno

チーム名: おうち未来プロジェクト

記載責任者: 松下裕介

[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: 本走行の予行練習とウェイポイントの最終調整

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

スタートから公園のゴールまで一連を走らせウェイポイントを調整した

2.2 実験成果

他のロボットと同じウェイポイント上を走る可能性があると判明し、他のロボットとの衝突を避けるためウェイポイント位置にばらつきを持たせることにした

[2] 本走行について

1 設定した目標

ゴールまでの自律移動達成(完走)

2 本走行の結果

ゴールまでの自律移動達成(完走)

3 どこまで目的が達成されたか

距離のマイルストーンについては目標が達成でき、完走することができた。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

[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。

今回は、つくばチャレンジに初参加し、1人で全てのロボット開発をしてきました。個人であるが故、家庭内の稟議を通すための効果的なプレゼン実施、嫁に安全管理責任者をお願いし確実に現場でご活躍頂くための施策など、プロセス面の課題は山積しておりました。しかしながら、開発したロボットの実地テストを重ねられたで、好奇心を絶やさず楽しく研究が出来ました。今回の最大の成果は、大学や企業チームではなく、初参加の個人が1人で開発しても、つくばチャレンジを完走できることが示せた事だと思います。つくばチャレンジは、ハードルが高いものと思われがちですが、今後は様々な場面で個人での活動実績をPRすることで、つくばチャレンジに参加する意義と楽しさを伝え、個人参加を夢見るロボット仲間を増やしていけたら良いと考えています。実行委員の皆さま、このような機会を与えてくださり、誠にありがとうございました。そして、北陽電機の皆さま、TOP-URGを御貸出し頂き大変感謝いたします。