

※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.: 1857-1

ロボット名: Auk I

チーム名: MORIOKA LAB

記載責任者: 鈴木 啓

[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: ゴールまでの自律走行

準備: 3Dセンサーによる障害物認識

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

市役所から公園のゴールまでの自律走行

2.2 実験成果

ゴール到達

[2] 本走行について

1 設定した目標

ゴールまでの自律走行

2 本走行の結果

100m地点で失敗

3 どこまで目的が達成されたか

3Dセンサーによる障害物認識をする区間の前で失敗してしまった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

前方のロボットを回避しようとした際、3cm程度の段差に落ちてしまい、その段差を超え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。