

※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 第1回実験走行 2018/6/30(土)

ロボット No.: 1808

ロボット名: 天空のメリー

チーム名: 迷える子羊クエストIV

記載責任者: 奥村 純平

- 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。)
 - ・ ログデータの取得
 - ・ 新作のプランナー動作確認
 - ・ 確認走行の達成
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・ トライアルコースの走行ログ取得
 - ・ 全域の走行ログ取得(閉じたマップ生成を狙って、小ループを繰り返しながら走行しデータを取得)
 - ・ 上記とは別動でトライアル区間の地図とウェイポイントを生成、メンバーの帰還タイミングで確認走行実施
 - 2.2 実験成果
 - ・ 確認走行を達成
- 3 自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。
 - 3.1 自律走行の内容
 - ・ 手動走行した経路を教示再生。障害物は回避せず、停止させる。
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - ・ トライアルコース区間の完走
 - 3.3 残された課題
 - ・ 路面端の芝生と、路面のひび割れから生えている芝生の切り分けが現状難しい。
 - ・ トライアル区間の狭い箇所、長い草木が風で揺れて進路を妨害した際、現状ロボットは停止してしまう。
 - 3.4 失敗した理由
 - 3.5 確認走行を行った場合は、その記録
完走
 - 3.6 記録走行を行った場合は、その記録
4. 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。