

※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-tsukubajp)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 2018/06/30(土)

ロボット No.: 1832

ロボット名: ORNE-β

チーム名: 千葉工業大学 未来ロボティクス学科 記載責任者: 長尾 敏宏

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。)

・課題内容と走路の確認

・事前準備として、確認走行用の地図を作成

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

作成した確認走行用の地図で確認走行ルートが走破可能か確認を行った。

2.2 実験成果

市役所の区域は完了した。

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

確認走行エリアの走行テスト

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行エリアの市役所の区域をほぼ自律走行したことを確認した。

ただし、一時停止線を1mほどオーバーして停止した。

3.3 残された課題

ロボットの障害物回避と位置合わせの問題

3.4 失敗した理由

スタート時に位置合わせするランドマークがほとんど無いため、位置合わせをするのが現状難しい。

また、市役所のルートは走行時の幅が狭いため、障害物を回避するのが現状として難しい。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

未実施

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

未実施

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。