

※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 4 回実験走行 2018/ 10/ 13 (土)

ロボット No.: 1803

ロボット名: Harou- I

チーム名: YamaneLab

記載責任者: 三品晟瑠

- 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。)
確認走行区間の確実な自律走行と公園内の自律走行を目指す。
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・確認走行区間の走行
 - ・確認走行区間から横断歩道までの自律走行
 - ・横断歩道のマニュアル走行
 - ・公園内のマニュアル走行(データ取得)
 - ・公園内の自律走行
 - 2.2 実験成果
 - ・確認走行区間から横断歩道まで走破できることを確認した。
 - ・公園内のデータを取得して、自律走行させてみた結果、公園内を自律走行できるポテンシャルを持つことを確認できた
- 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。
 - 2.3 自律走行の内容
 - ・確認走行区間
 - ・公園内の自律走行
 - 2.4 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - ・確認走行区間の走破
 - ・公園内ゴール近くまで
 - 2.5 残された課題
たくさんの課題が残るが、確実に自律走行の精度を上げていくことや、周囲にロボットや随行者が多い場合の安定した走行などがあげられる
 - 2.6 失敗した理由
 - ・ロボットがたくさんいるときの自己位置の低下
 - ・正しい位置に WP が設定されていなかったため
 - ・Arduino で実装したセンサ系のトラブル
 - ・環境地図の大きな歪み
 - 2.7 確認走行を行った場合は、その記録
 - 2.8 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。
寒い中ありがとうございました。