

※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 / 14 (日)

ロボット No.: 1810-1

ロボット名: Mercury(FullCustumModel)

チーム名: 群馬大学リバストチーム

記載責任者: 鹿貫 悠多

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。)

コース全域の自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・ 公園内の自律走行
- ・ 全てのチェックポイントで問題なく走行できるか確認

2.2 実験成果

- ・ 全てのチェックポイントを通過して公園内の自律走行に成功
- ・ マップ, Way-Point ともに問題がないことを確認

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

指定されている全てのチェックポイントを通過するよう公園内を3周, 自律走行した。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園内を3周した全てのルートで問題なく自立走行できることを確認した。
信号認識も数回トライし, 全ての回で問題なく横断できた。

3.3 残された課題

背の低い障害物(公園入口の柱等)の回避が不十分

3.4 失敗した理由

背の低い障害物を判断するセンサーの視野角が狭いため
⇒障害物回避アルゴリズムで対応が必要

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

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。

チェックポイント 12~13, 13~14, 8~13 など, ロボットがすれ違えないような道幅の狭い経路がありますが, これらのエリアを一方通行にしないのはどのような意図があるのでしょうか?