

※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.: 1862

ロボット名: ロージー

チーム名: ていあふおー

記載責任者: 安藤大和

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。)

- ・ウェイポイント作成
- ・一時停止線からの再走行テスト
- ・障害物回避テスト
- ・全区間の自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

2.2 実験成果

2.2.1 ウェイポイント作成

スタートからゴールまでのウェイポイントを作成した

2.2.2 一時停止線からの再走行テスト

ウェイポイントを一時停止線の区間で分割し、一時停止線に到達したらオペレータがスイッチを押すことで次のウェイポイントを渡せるようにした

2.2.3 障害物回避テスト

チームメンバーが経路上に立ち、正しく回避行動をとるかのテストをした。

停止した物体であれば問題なく回避可能であることがわかったが、

移動物体である場合(特に追い越し動作をする場合)、危険な回避行動をとることがあった。

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

全区間の自律走行(※公園内はモデルコースを走行)

ただし経路上に移動物体があった場合、危険な動き(移動物体に近づきすぎるなど)をする可能性があるため、他のロボットや一般の方が近くにいた場合はロボットを停止するようし、回避行動はチームメンバーによる邪魔のみに限定した。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

完走(ただし上記の通り、チームメンバー以外の障害物は停止させている)

3.3 残された課題

- ・障害物回避
- ・音声、LED などによる外部への状態通知
- ・遠隔モニタリングシステムの構築

今年度はやらない課題

- ・信号機認識

※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。

- ・人探索
- ・チェックポイント通過

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

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。