

※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8回実験走行 2018/11/10 (土)

ロボット No.: 1803

ロボット名: Harou-v I

チーム名: YamaneLab

記載責任者: 山根健

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。)

本走行に向けた最終チェックおよびセッティングの決定を目的とした。前日が雨だったため、バッテリーの充電以外は同じセッティングで確認した。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

スタートから確認走行区間、公園における走行を確認した。

2.2 実験成果

本走行に向けて、車道を走る車にやや惑わされること、横断歩道後のリスタートにおいて運用上の課題があること、カラーコーンの回避に問題があること、ロボット同士のすれ違いにおいて同じライン上にあるときに回避しきれないときがあることがわかった。また、最後のトライアルで、スタートからゴールまで自律走行することができた。

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。

3.1 自律走行の内容

スタートからゴールまでの自律走行を確認した。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートからゴールまで走破することができた。

3.3 残された課題

ロボット同士のスムーズなすれ違いなど幾つか課題が残されている。

3.4 失敗した理由

二つ目の停止線において出てきた車に対して障害物回避が働き正しい姿勢で停止できなかった。また、運用上の問題でリスタートできなかった。

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。

ありがとうございました。