

※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 6 回実験走行 2018/ 11/ 4(日)

ロボット No.: 1832-01

ロボット名: ORNE- α

チーム名: 千葉工業大学未来ロボティクスチーム

記載責任者: 芝原 大樹

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。)

公園内での経路走行及び自己位置推定の記録走行用の WP 配置及び確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

一時停止線で止まる際に別の手法を使用し動作確認

公園内の自律移動

新たな外装で自律走行を行い、USBHUB の通信が途切れるかの確認

2.2 実験成果

一時停止線の手前 30cm の箇所で止まった。

公園内で問題なく自律移動ができた。

USBHUB の通信が途切れる問題が解消された

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

確認走行区間から信号機(マニュアル走行区間に入る)の自律移動

公園内の自律移動

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間から信号機まで問題なく自律移動ができた

公園内のゴールの箇所付近で止まった

3.3 残された課題

ゴールの位置が分かった為、WP 配置を行う。

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