

※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2015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2015 第 4回実験走行 2015/ 10/ 17 (土)

ロボットNo.: 1512-01

ロボット名: ORNE- α

チーム名:

記載責任者:

千葉工業大学

嶋村 駿

ロボット設計・制御研究室

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。)

公園外の自立走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

トライアル区間のゴール場所から自立走行させる

横断歩道のデータ取り

2.2 実験成果

大方の自立移動が可能

横断歩道進入時と最後の段差を乗り越えるときにロボットが停止

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

トライアル区間以外の走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

横断歩道以外の走行が成功

3.3 残された課題

横断歩道の段差

探索対象者

3.4 失敗した理由

地面を壁と誤認識してしまったために停止

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。