

※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 本走行 2015/ 11/ 8(日)

ロボット No.: 1527-1

ロボット名: MercuryMega T-1

チーム名: 群馬大学リバースチーム

記載責任者: 鹿貫 悠多

[1] 本走行前後の実験走行について

雨天のため本走行前後の実験走行は行っていない。

1 実験の目的

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] 本走行について

1 設定した目標

探索対象の検出およびゴールまでの自律走行(マイルストーン 5)

2 本走行の結果

大清水公園内で自己位置をロストし非常停止スイッチによりロボットを停止させた。

3 どこまで目的が達成されたか

設定した目標とは程遠い結果となってしまった。雨天時のセンサの誤作動などについて調査しておくべきであった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

走行後、PC が壊れてしまいデータの解析ができていないが、おそらくステレオカメラの障害物検出に問題が発生していたため走行に失敗したと考えられる。今年度新規に導入したステレオの障害物検出は雨天時以外では非常によく機能していたため、その性能を過信していたことが失敗につながってしまった。

[3] 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。