

※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 2016 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 2016 第 4 回実験走行 2016/ 10 / 16 (日)

ロボット No.: 1609-1

ロボット名: MML-05-H

チーム名: 芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室 記載責任者: 平岡 翼

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。)

大清水公園内の確認走行の達成とコース全域の自律走行。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

第一回および第二回で取得したデータをもとに作成したコースの環境地図とウェイポイントを用いて、まずは大清水公園内の自律走行し確認走行を達成したらコース全域の自律走行を行う。

2.2 実験成果

確認走行を達成した。また前日の第三回よりも安定した走行になったが、まだ蛇行は見られた。

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

確認走行区間の自律走行および、コース全域の自律走行。(具体的には探索エリアと横断歩道を除いた部分の自律走行。)

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

前日よりも安定した自律走行を行えた。前日との違いは、自己位置推定の推定範囲を調節(主に小さく)したこと。最終的にはコースの二つ目の橋前までの自律走行を実現した。当日は時間が無くなってしまったのでその箇所で自主的に実験を終了させた。

3.3 残された課題

コース全域の自律走行と安定した自己位置推定。また今回障害物回避を導入していないためコーンなどの障害物が目の前にある場合よけられないので障害物回避等の導入または障害物付近を通らないようなウェイポイントの作成をする必要がある。

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

確認走行達成。

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。