

※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.: 1617

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室

記載責任者: 小野 貴史

- 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。)
コース全体のデータ取得。
自律走行の確認。
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
マニュアル走行によるコース全体のデータ取得。
確認走行以降の自律走行の確認。
 - 2.2 実験成果
確認走行区間以降での自律走行の問題点を確認。
- 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
前回作成した環境地図をもとに探索エリア、中央公園での自律走行を行った。
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
各エリアで数百 m の自律走行を確認したが、縁石に衝突しかけることが見られた。
 - 3.3 残された課題
安定した段差の検出。
 - 3.4 失敗した理由
縁石を安定して検出することができなかった。
また、当日は探索エリアでイベントが開催されていたため、人通りが多く、自己位置の推定が不安定になることがみられた。
 - 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。