

※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 7 回実験走行 2016/11/5 (土)

ロボット No.: 1619

ロボット名: 強引 My Way 2

チーム名: チームさくら

記載責任者: 猪熊一行

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。)

自律走行の精度向上

(IMU 補正ロジックを準備したが、時間不足で断念。フロントの LED 照明の制御改善)

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

地図情報上での目標地点と実際の位置の合わせ込み

公園のコーナー制御。IMU の実験は、アクシデントにより断念した。

2.2 実験成果

昨日の不安定な動作から、40m程度直進できるようになる。

ロボットの動作が改善され、ハンドル制御が向上した。

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

昨年度の自律走行アルゴリズムを採用した。地図上のポイントを走行する単純なもの。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

40mでコースアウト

3.3 残された課題

安定して直進ができなくなった。調査の結果、ハンドルのサーボモータの歯車が空回りしていたことが判明した。急遽、その夜に修繕を行った。

3.4 失敗した理由

動作テストを優先するあまり、ロボットが縁石に乗り上げても実験を続けてしまった。

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。