

※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 回実験走行 2016/ 11/05 (土)

ロボット No.: 1611

ロボット名: Adventure 号

チーム名: Adventure 号

記載責任者: 河原 貴軌

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。)

4日に作成した地図を使用して、確認走行のクリアを目標に自律走行のテストを行う。
地図データの追加計測を行う。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行の達成及び、自律走行テスト。

2.2 実験成果

確認走行をクリア。その後、中央公園まで都度調整しながら自律走行をテスト。

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

確認走行区間のテスト走行、および確認走行。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

1度目のテストでは、大清水公園出口の坂道で車体が傾いた状態で床を壁と認識しリトライ。
調整後、確認走行にて0.26kmクリア、その後さくら大橋のつくばチャレンジ看板を避けきれず終了。
続けて、中央公園まで走行テストを行った。

3.3 残された課題

障害物に近づき過ぎたタイミングで次の動きができなくなる問題の対策。

3.4 失敗した理由

・搭載しているセンサが YVT-X002 を1個のみのため、安全のため後進しないように設定している。そのため、
障害物に近づき過ぎた場合、動けなくなる場合がある。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

0.26km ゴール達成。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

無し。

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。

確認走行にてお手伝い頂けた嶋地様、ありがとうございました。