

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールにて事務局(challenge@rt-tsukubajp)までお送り下さい。
この情報は、つくばチャレンジ 2014 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 2014 第 2 回実験走行会 2014/ 8 /2 (土)

ロボット No.: 1431

ロボット名: る〜ぶ

チーム名: 筑波大学 知能ロボット研究室 卵か

記載責任者: 吉田森彦

け御飯

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
- ・探索対象認識のための実験データ取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・自律走行
- ・研究データ取得

2.2 実験成果

- ・自律走行・・・確認走行区間の自律走行に成功
- ・研究データ取得・・・探索対象、歩行者の形状データ、画像データの取得を行った。

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

- ・スタート地点からスタートし、探索対象の探索はなしで自律走行が可能であるかの実験を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・確認走行の区間は走行
- ・その後は経路上に静止障害物があり、停止し手押しして障害物を回避し、走行を再開することを数度行い、ゴールまで走行

3.3 残された課題

- ・障害物の回避
- ・スタート時にロボットが左に曲がる現象への対処

3.4 失敗した理由

- ・予め設定した経路上にコーンがあった
- ・スタート時に左に曲がる現象が数回起きた。原因はソフト・ハード両面で調査中。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

- ・2度確認走行を行い、2度目で第1探索エリアの走行に成功
- ・1回目では、スタート直後に左に曲がるトラブル現象が発生し断念。原因は調査中。

※以下の内容を記入し、**実験走行日から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 2014 ホームページで共有します。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録
なし

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。

スタート位置が下り坂であることが気になります。ロボットのスタート作業中、駆動系がフリー状態になったときにロボットが坂を下ってしまうため、誰かに抑えてもらう必要があります。もし可能でしたら数 m 先の水平な場所にスタート位置をずらして頂けると助かります。