

※以下の内容を記入し、5日以内に、メールに添付の上、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。

つくばチャレンジ 本走行の内容および結果レポート

つくばチャレンジ 2014 本走行 2014/ 11/16 (日)

ロボット No.: 1408

ロボット名: MG14

チーム名: 群馬大学・ミツバチーム

記載責任者: 塩谷敏昭

[1]本走行前後の実施走行について

1 実験の目的

- ・本番前のロボットの最終確認
- ・障害物回避制御の確認
- ・障害物を回避する際の速度変更後の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・前日の教示走行により取得したマップを用いた自律走行（全区間）。

2.2 実験成果

全区間における1回の自律走行を実施。

※障害物を回避する際の速度を落としたことで、ロボット走行時における安心・安全の向上を確認できた。

[2]本走行について

1. 設定した目標

つくばチャレンジ 2014 の課題達成。

2. 本走行の結果

つくばチャレンジ 2014 の課題達成。（走行時間 64 分、走行距離 2206m）



ゴール直後



5名全員の探索成功

3. どこまで目的が達成されたか

目標は完全達成。

※以下の内容を記入し、**5日以内**に、メールに添付の上、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。

4. 失敗した場合は、その理由として考えられること

5. その他特記すべきこと、今後の予定など

・特記事項

ゴール前の南3パーク付近の並木通りにおいて、対向する他チームのロボットが側面に接触。

両者のロボットは、後退して回避する機能を有していなかったことから、膠着状態が約12分間続いた。

膠着状態の中でも、お互いのロボットは回避動作の試みを継続していたことから、少しずつ位置関係がずれていき、最終的に互いに離れることができた。



対向する他チームのロボットとの接触



12分後



互いに離れる

・今後の展望

今回のつくばチャレンジ2014の課題では、走行中に他チームのロボット等の物体と接触をした場合は即失格になるということではなかったため、運よく達成になった。しかし、現実の社会でロボットを走らせることを想定した場合に対向してきたロボットが同じ方向に回避してきた場合であっても、接触を起こさないことが望ましい姿だと考えられる。対向するロボットとの接触は、本走行前日の記録走行会時にも発生しており、今後の課題として捉えて解決できるようにしていきたい。

[3]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。

この度は、会場の準備や、各所との調整等に、多大なお骨折りをいただいた、つくばチャレンジ事務局や実行委員の方々をはじめとする関係者の皆様には、心より厚くお礼申し上げます。

そのような中でチームメンバー一丸となって実験走行を重ね、アルゴリズムの開発と調整を行ない、本走行ではハラハラする場面もありましたが、課題達成と完走をすることができ、大変うれしく思います。

7月から開催された9回の有意義な実験走行会を通して、有効な実験データを得ることができました。

ありがとうございました。