

※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.: 1448

ロボット名: Full Automatic

チーム名: 信州大学

記載責任者: 古山 真人

[1]本走行前後の実施走行について

1 実験の目的

走行経路の確認.ロボットが止まる地点での地図とセンサーによるマッチングができるかの確認.

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

トライアル区間での自律走行

2.2 実験成果

150m 程度の自律走行ができたこと.走行経路が適切であることの確認が取れたこと.

[2]本走行について

1. 設定した目標

完走すること.

2.

3. 本走行の結果

275m の自律走行

4. どこまで目的が達成されたか

トライアル区間を完走することができなかった.275mの自律走行まで.

5. 失敗した場合は、その理由として考えられること

走行中にダングリを踏んでしまい,ロボットの軌道が変わり地図とのマッチングが取れなくなってしまったため.
軌道を修正する動作はバッテリーボックスが段差に引っかかってできなくなってしまった.

6. その他特記すべきこと、今後の予定など

前走のロボットが走行の妨げになる可能性が起りうるので,事前にロボットの速度や走行する時間を把握した方が参加者や運営者側にも有益になると思いました.今回は特に問題はありませんでした,ルールがあるとは言え,ロボットが走行経路をふさいでいることやロボット同士の衝突が起こることはなるべく避けたほうが良いと思いました.

[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。