

※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 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 9 回実験走行会 2014/ 11/ 15 (土)

ロボット No.: 1426

ロボット名: MieC LM

チーム名: 三重大学 プロジェクト 3S

記載責任者: 平裕太郎

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。)

開けた区間での自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

自律走行のためのデータ取り, 自律走行実験.

2.2 実験成果

大清水公園北側をある程度安定して自律走行できるようになり, トライアルを走破できた.

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

トライアル走破へ向けて調整.

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

トライアルコースの走破.

3.3 残された課題

一回だけ走行できたのでは安定性に不安があるので複数回走破したい.

3.4 失敗した理由

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

大清水公園北側の開けた区間まで自律走行.

1 回目は実験中(確認走行中でも記録走行中でもない)の他チームのロボットに側面からぶつかられ, コースを外れてしまった. 2 回目は上記区間で自己位置推定が破綻し, 非常停止ボタンを押して終了した. 3 回目はバッテリー切れでスタートしてしばらくして走行をあきらめざるを得なかった.

距離にして 200m ほどを自律走行した.

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。