

※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 本走行 2016/11/6(日)

ロボットNo.: 1608

ロボット名: Dulcinea

チーム名: 大阪市立大学知識情報処理工学研究室
記載責任者: 田窪朋仁

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

前日の経路追従時のチョコ停や超低速度移動を改善するために、新たに設定したパラメータにより全区間を走行できるか確認すること

2 実験の具体的な内容と成果

2.1 実験の具体的な内容

前日の試験走行での経路点の修正と経路追従の速度司令パラメータの変更が有効であるかを確認する。

2.2 実験成果

前日の走行よりも滑らかに移動できるようになり、設定したパラメータにより1km以上の走行が可能であることを確認した。また、中央公園では大人数のイベントが行われていたが、そのエリアでの自律走行も問題なく行えることを確認した。開会時間に間に合わないため途中で実験を中止し手押しでロボットを会場まで押して戻った。

[2] 本走行について

1 設定した目標

マイルストーン3の横断歩道を除いたすべての区間の走破

2 本走行の結果

複数回他のチームの移動ロボットと接触しそうな場面があったが、問題なく回避も行えた。また、すべての区間において経路追従を行い、マイルストーン3を達成することができた。

3 どこまで目的が達成されたか

目的としていたマイルストーン3をすべてクリアできた。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

※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。

[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。