

※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 2017 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 2017 第 7 回実験走行 2017/ 11 / 4 (土)

ロボット No.: 1713-02

ロボット名: ORNE-β

チーム名: 千葉工業大学

記載責任者: 橋本歩

ロボット設計・制御研究室

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。)

waypoints の確認

人物探索アルゴリズムを確認

実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

前回から編集した waypoints の確認

新たに実装した人物探索アルゴリズムを確認

2.2 実験成果

概ね問題なく走行できた。微調整を行った

人物探索アルゴリズムにミスがあったため本番での実装を断念

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

B コース全体の走行を行った

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

概ね問題なく走行できた。

3.3 残された課題

人物探索のアルゴリズムを確認する

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

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

人物探索アルゴリズムのミスにより確認走行区間を過ぎた地点からゴールへ進んでしまった

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。