

※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.: 1719

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学 ロボット・マイクロシステム 記載責任者: 村田 直樹

研究室

- 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。)
自律走行の確認
人物探索の精度検証
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
自律走行時の人物探索
 - 2.2 実験成果
探索対象を検出できなかった
- 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
前回の試走会で取得した地図を用いた自律走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
数回の緊急停止があったものの、コースを走破した
 - 3.3 残された課題
正面からロボットが進んできた場合の回避行動
 - 3.4 失敗した理由
正面や側面から向かってきたロボットを回避することができなかった
障害物を回避した後の経路への復帰に失敗した
 - 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
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。