

※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 本走行 2017/ 11/ 5(日)

ロボット No.: 1720

ロボット名: ARUMAJIRO

チーム名: 早稲田大学天野研究室

記載責任者: 中野裕介

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

- ・Waypoint の最終確認
- ・センサ等の動作確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間の自律走行実験

2.2 実験成果

Waypoint のズレによりコースアウト

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行区間の完走

2 本走行の結果

確認走行のゴール直前 10 m 地点にて壁にぶつかり動作停止

3 どこまで目的が達成されたか

確認走行は達成できなかったが、ゴール直前まで走行することができ、Waypoint の調整や障害物認知性能を向上させることによる確認走行達成の可能性が見えた。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

障害物認知ナビゲーションシステムの動作不良

[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。