

※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.: 1721

ロボット名: 強引 My Way 2

チーム名: チームさくら

記載責任者: 猪熊一行

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

確認走行区間の自律走行を安定して実行できるかどうかの確認。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

前日までの課題を反映したソフトでの自律走行の確認。

2.2 実験成果

確認走行区間を自律で走行できた。

速度が遅いため他のロボットに抜かれたが、きちんと抜いてくれた。

それ以外は特に問題は出なかった。

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行区間の走破とさくら大橋手前までの走行。

ゴール設定がさくら大橋手前なのは地図をそこまでしか用意できなかったため。

2 本走行の結果

大清水公園最終コーナー隅で停止していたロボットと衝突しそうになり緊急停止した。

公式記録はここまで(230m)となったが、その後の自律走行をさせて頂き、予定通り

さくら大橋手前まで走行することができた(380m)

3 どこまで目的が達成されたか

地図に従って安定して自律走行ができるようになった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

他のロボットを検知する技術が未熟だった。

その他、全体を通じては長距離の地図作成技術の問題、どنگり対策等の足回りの課題があった。

[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。

開催して下さった、つくば市の皆様、実行委員の皆様に感謝と御礼を申し上げます。