

※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.: 1736

ロボット名: オッスカル

チーム名: 明治大学 MORIOKALAB

記載責任者: 湯田健太

- 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。)
前日の実験にて不調であった大清水公園内の自律走行
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
大清水公園内を自律走行し走行時のログを記録
 - 2.2 実験成果
ログからロボットがどのような場面で走行不能・自律走行に異常が出るのかが把握できた
70m,200m 地点で自己位置推定が十分に行えていない場合があった
- 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
大清水公園内の自律走行(2次元 LRF のみ使用)
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
200m 地点までは走行できた
 - 3.3 残された課題
大清水公園内の最初の曲がり角(70m 付近)坂(200m 付近)でロボットの自己位置推定が十分に行えておらず
走行不能になる場合があった
 - 3.4 失敗した理由
車輪とモータの軸の接続不良が原因で、地面の状況によって空転が発生し、自己位置推定が十分に行えて
いなかったことが判明した
 - 3.5 確認走行を行った場合は、その記録
行いました 200m 地点で終了
 - 3.6 記録走行を行った場合は、その記録
行っておりません
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。