

※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.: 1737

ロボット名: KAIT3世

チーム名: 神奈川工科大学吉留研究室

記載責任者: 奥脇 正悟

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

- ・自律走行を出来るようにする。
- ・ロボットが自律走行を開始する時の設定。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・自律走行が出来るようにプログラムを修正する。
- ・ロボットの後部についているレーザーレンジスキャナを利用して、500mm の長さの物体がレーザーレンジスキャナから 200mm 以内の位置にあるとロボットが発進するようにプログラミングする。

2.2 実験成果

- ・自律で直進が出来るようになった。
- ・500mm の長さの物体がレーザーレンジスキャナから 200mm 以内の位置にあるとロボットが発進するようになった。

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行区間の 1 つ目のカーブまで走る。

2 本走行の結果

スタート位置から 10m の位置で道はずれ、緊急停止ボタンを押して、停止した。

3 どこまで目的が達成されたか

1 つ目のカーブまで 70m ほどあるので、目標の 1/7 が達成できた。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

自律で直進するだけのプログラムしか実装出来なかったため。

[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。