

げきあま Team HONEY コンセプトシート

➤ チームで立てた目標

ミッション

使命『安全 かつ ロスの少ない走行をする』

【背景】高齢者・障害者向け自動走行車を想定
(ステークホルダー)

自動走行＝運転による人的被害の減少

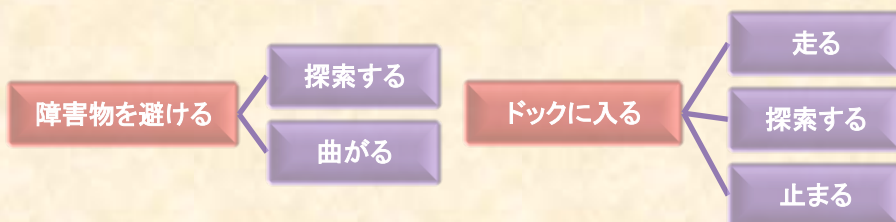
接触がなく、なおかつ**負荷**が少ない

※発進・停止を緩やかにすることにより
かかる負荷を軽減

実際の道路を想定してマッピングによる
経路探索を行う

➤ モデル設計の指針の説明

各要求の**粒度**を合わせて設計



➤ 実習で行った開発プロセスの説明



計画部分を具体的に行い、見通しをつける
モデルを参考に作業を分担し、効率化を図る
理論値と実測値の差異を検証し調整

☆ここに注目！☆

走行体kobukiのスペックを計測して、公表値との誤差を測りました。

実際のプログラムにも活かしたデータです！！

タイムスタンプ

Kobukiの回転角	Kobukiのホイール速度	必要時間	回転角度
1deg	100mm/s	9.024sec	360deg
1deg	100mm/s	4.512sec	180deg
1deg	100mm/s	2.256sec	90deg
1deg	100mm/s	1.128sec	45deg

エンコーダー値

Kobukiの回転角	Kobukiのホイール速度	エンコーダー値	回転角度
1deg	100mm/s	8400	360deg
1deg	100mm/s	4200	180deg
1deg	100mm/s	2100	90deg
1deg	100mm/s	1050	45deg

エンコーダー値

Kobukiの回転角	Kobukiのホイール速度	エンコーダー値	進行距離
0deg	- mm/s	14690	130cm
0deg	- mm/s	11300	100cm
0deg	- mm/s	7910	70cm
0deg	- mm/s	4520	40cm